

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2002-373336

(43)Date of publication of
application : 26.12.2002

(51)Int.CI.	G06T 7/20
	G06T 3/00
	H04N 5/208
	H04N 5/262
	H04N 7/18

(21)Application number :	2001- 181395	(71)Applicant : SONY CORP
-----------------------------	-----------------	---------------------------

(22)Date of filing :	15.06.2001	(72)Inventor : KONDO TETSUJIRO ISHIBASHI JUNICHI SAWAO TAKASHI FUJIWARA NAOKI NAGANO TAKAHIRO WADA SEIJI MIYAKE TORU
----------------------	------------	--

(54) DEVICE AND METHOD FOR PROCESSING IMAGERECORDING MEDIUM AND PROGRAM

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To process an image while corresponding to the mixture of a background image and an image of a moving object.

SOLUTION: An area specifying part 103 respectively specifies the pixels of an inputted image to be any among a foreground areaa background area and a mixed areaand supplies area information showing which each pixel belongs to among the foreground areathe background area and the mixed area to a mixing ratio calculating part 104a foreground and background separating part 105 and a motion blur eliminating part 106. A motion blur elimination image processing part 108 decides a class corresponding to each pixel of the inputted image in each foreground component image separated by the foreground and background separating part 105 and subjected to motion blur elimination by the motion blur eliminating part 106 and in each background component image corrected by a correcting part 107.

CLAIMS

[Claim(s)]

[Claim 1]An image processing device which processes inputted image data which consists of picture element data of a predetermined number acquired by an image sensor which has a pixel of a predetermined number which has the time quadrature effect characterized by comprising the following.

A mixing zone where it comes to mix a foreground object ingredient which constitutes a foreground object and a background object component which constitutes background objects based on said inputted image data.

An area specification means which pinpoints a non-mixing zone constituted by either a foreground region which consists of said foreground object ingredient or background region which consists of a background object component which constitutes said background objects and outputs field specific information corresponding to a specific result.

A class determination means to determine a class corresponding to each picture element data of said inputted image data corresponding to said field specific information.

[Claim 2]The image processing device according to claim 1 including further a creating means which generates a coefficient which processes said picture element data of said inputted image data and is used in class sorting adaptation processing corresponding to said determined class.

[Claim 3]The image processing device according to claim 1 including further a conversion method which processes said picture element data of said inputted image data and changes said inputted image data into output image data based on a coefficient for said every class corresponding to said determined class.

[Claim 4]Said area specification means pinpoints further a covered background region and an uncovered background regionOutput said field specific information corresponding to a specific result and said class determination meansThe image processing device according to claim 1 corresponding to said pinpointed covered background region or said uncovered background region and determining said class corresponding to said picture element data of said inputted image data.

[Claim 5]An image processing method which processes inputted image data which consists of picture element data of a predetermined number acquired by an image sensor which has a pixel of a predetermined number which has the time quadrature effect characterized by comprising the following.

A mixing zone where it comes to mix a foreground object ingredient which constitutes a foreground object and a background object component which constitutes background objects based on said inputted image data.

A field specific step which pinpoints a non-mixing zone constituted by either a foreground region which consists of said foreground object ingredient or background region which consists of a background object component which constitutes said background objects and outputs field specific information

corresponding to a specific result.

A class determination step which determines a class corresponding to each picture element data of said inputted image data corresponding to said field specific information.

[Claim 6]The image processing method according to claim 5 by which a generation step which generates a coefficient which processes said picture element data of said inputted image dataand is used in class sorting adaptation processing being further included corresponding to said determined class.

[Claim 7]The image processing method according to claim 5 by which a converting step which processes said picture element data of said inputted image dataand changes said inputted image data into output image data being further included based on a coefficient for said every class corresponding to said determined class.

[Claim 8]In said field specific stepa covered background region and an uncovered background region are pinpointed furtherIn [said field specific information corresponding to a specific result is outputtedand] said class determination stepThe image processing method according to claim 5wherein it corresponds to said pinpointed covered background region or said uncovered background region and said class corresponding to said picture element data of said inputted image data is determined.

[Claim 9]A program for image processing which processes inputted image data which consists of picture element data of a predetermined number acquired by an image sensor which has a pixel of a predetermined number which has the time quadrature effect characterized by comprising the following.

A mixing zone where it comes to mix a foreground object ingredient which constitutes a foreground objectand a background object component which constitutes background objects based on said inputted image data.

A field specific step which pinpoints a non-mixing zone constituted by either a foreground region which consists of said foreground object ingredientor background region which consists of a background object component which constitutes said background objectsand outputs field specific information corresponding to a specific result.

A class determination step which determines a class corresponding to each picture element data of said inputted image data corresponding to said field specific information.

[Claim 10]The recording medium according to claim 9wherein said program contains further a generation step which generates a coefficient which processes said picture element data of said inputted image dataand is used in class sorting adaptation processing corresponding to said determined class.

[Claim 11]The recording medium according to claim 9wherein said program contains further a converting step which processes said picture element data of said inputted image dataand changes said inputted image data into output image data based on a coefficient for said every class corresponding to said determined

class.

[Claim 12]In said field specific stepa covered background region and an uncovered background region are pinpointed furtherIn [said field specific information corresponding to a specific result is outputtedand] said class determination stepThe recording medium according to claim 9wherein it corresponds to said pinpointed covered background region or said uncovered background region and said class corresponding to said picture element data of said inputted image data is determined.

[Claim 13]To a computer which processes inputted image data which consists of picture element data of a predetermined number acquired by an image sensor which has a pixel of a predetermined number which has the time quadrature effect. A mixing zone where it comes to mix a foreground object ingredient which constitutes a foreground objectand a background object component which constitutes background objects based on said inputted image dataA non-mixing zone constituted by either a foreground region which consists of said foreground object ingredientor background region which consists of a background object component which constitutes said background objects is pinpointedA program which performs a field specific step which outputs field specific information corresponding to a specific resultand a class determination step which determines a class corresponding to each picture element data of said inputted image data corresponding to said field specific information.

[Claim 14]The program according to claim 13 by which a generation step which generates a coefficient which processes said picture element data of said inputted image dataand is used in class sorting adaptation processing being further included corresponding to said determined class.

[Claim 15]The program according to claim 13 by which a converting step which processes said picture element data of said inputted image dataand changes said inputted image data into output image data being further included based on a coefficient for said every class corresponding to said determined class.

[Claim 16]In said field specific stepa covered background region and an uncovered background region are pinpointed furtherIn [said field specific information corresponding to a specific result is outputtedand] said class determination stepThe program according to claim 13wherein it corresponds to said pinpointed covered background region or said uncovered background region and said class corresponding to said picture element data of said inputted image data is determined.

DETAILED DESCRIPTION

[Detailed Description of the Invention]

[0001]

[Field of the Invention]Especially this invention relates to the image processing device and the methodrecording mediumand program in consideration of the

difference from the signal and the real world which were detected by the sensor about an image processing device and a methoda recording mediumand a program. [0002]

[Description of the Prior Art]Based on an inputted imageclass sorting adaptation processing occurs as one of the processings which generate the picture of high resolution more. The coefficient used in the direction of space as an example of class sorting adaptation processing by the processing which generates the picture of high resolution more is generated beforehandand the processing which generates the picture of high resolution more is raised in the direction of space based on the generated coefficient.

[0003]Drawing 1 is a block diagram which generates the coefficient used in the class sorting adaptation processing which generates HD (High Definition (high definition)) picture from SD (Standard Definition (standard definition)) picture and in which showing the composition of the conventional image processing device.

[0004]The frame memory 11 memorizes the inputted image which is an HD image per frame. The frame memory 11 supplies the memorized HD image to the weighted average part 12 and the corresponding-picture-elements acquisition part 16.

[0005]The weighted average part 12 weight averages the HD image memorized by the frame memory 11 1/4 timesand supplies SD picture which generated and generated SD picture to the frame memory 13.

[0006]The frame memory 13 memorizes SD picture supplied from the weighted average part 12 per frameand supplies memorized SD picture to the class classification part 14 and the prediction tap acquisition part 15.

[0007]The class classification part 14 comprises the class tap acquisition part 21 and the waveform classification part 22and carries out class sorting of the noticed picture element which is a pixel which is observing SD picture memorized by the frame memory 13. The class tap acquisition part 21 acquires a predetermined number which is a pixel of SD picture corresponding to a noticed picture element of class taps from the frame memory 13and supplies the acquired class tap to the waveform classification part 22.

[0008]Drawing 2 is a figure explaining the class tap which the class tap acquisition part 21 acquires. The class tap acquisition part 21 acquires 11 class taps of a positionas shown in drawing 2.

[0009]Based on a class tapthe waveform classification part 22 classifies a noticed picture element into one class in two or more classesand supplies the class number corresponding to the classified class to the prediction tap acquisition part 15. The waveform classification part 22 classifies a noticed picture element into one class in the class of 2048 based on 11 class taps.

[0010]Based on a class numberthe prediction tap acquisition part 15 acquires a predetermined number which is a pixel of SD picture of prediction taps corresponding to the class classified from the frame memory 13and supplies the prediction tap and class number which were acquired to the corresponding-picture-elements acquisition part 16.

[0011] Drawing 3 is a figure explaining the prediction tap which the prediction tap acquisition part 15 acquires. The prediction tap acquisition part 15 acquires nine prediction taps of a positionas shown in drawing 3.

[0012] The corresponding-picture-elements acquisition part 16 acquires the pixel of the HD image corresponding to the pixel value which should be predicted from the frame memory 11 based on a prediction tap and a class numberand supplies the pixel of the HD image corresponding to a prediction tappa class numberand the pixel value that were acquired and that should be predicted to the normal equation generation part 17.

[0013] Based on a prediction tappa class numberand the pixel value that were acquired and that should be predictedthe normal equation generation part 17 corresponds to each classgenerates a prediction tap and the normal equation corresponding to the relation of a pixel value which should be predictedand supplies the generated normal equation corresponding to each class to the coefficient calculation part 18.

[0014] The coefficient calculation part 18 supplies the coefficient set which calculated the coefficient set corresponding to each class by having solved the normal equation supplied from the normal equation generation part 17and was calculated with the class number to the coefficient set memory 19.

[0015] The coefficient set memory 19 makes the computed coefficient set correspond to a class based on a class numberand is memorized.

[0016] Drawing 4 is a figure explaining the outline of class sorting adaptation processing. In class sorting adaptation processingprocessing of 1 weighted average for 4 minutes generates corresponding SD picture from the teacher picture which is an HD image. Generated SD picture is called a pupil image.

[0017] Nextthe coefficient set for generating an HD image from SD picture is generated based on the teacher picture which is an HD imageand the pupil image which is corresponding SD pictures. A coefficient set is constituted from a coefficient for generating an HD image from SD picture by linear prediction etc.

[0018] From the coefficient set generated in this way and SD picturea dense picture is generated by linear prediction etc. 4 times. The processing which generates a higher-density picture etc. from a coefficient set and an inputted image is also called mapping.

[0019] Qualitative evaluation by comparison of SNR or viewing is performed based on the generated dense 4 time picture and a corresponding HD image.

[0020] The coefficient set generated from the specific teacher picture and the corresponding pupil image is called the coefficient set of the self of a specific teacher picture and a corresponding pupil image. Mapping which uses the coefficient set of the self calls self mapping. The coefficient set generated from two or more of other teacher pictures and a corresponding pupil image is called the coefficient set of crossing.

[0021] When objective movement speed is comparatively quickit moves to the picture acquired by picturizing the object which is a foreground where it moves in front of the predetermined background of standing it stillon the other hand with a

video cameraa Japanese quince arises in itand mixing of a background and a foreground arises in it.

[0022]In the conventional class sorting adaptation processingas shown in drawing 5to all the portions that mixing of a foregrounda backgrounda foregroundand a background has producedone coefficient set is generated by processing of the above studyand processing of mapping is performed based on this coefficient set by it.

[0023]With reference to the flow chart of drawing 6processing of the conventional study which generates the coefficient used in the processing which generates an HD image from SD picture is explained. In Step S11an image processing device judges whether a pupil image has an unsettled pixelwhen judged with a pupil image having an unsettled pixelprogresses to Step S12 and acquires a noticed picture element from a pupil image in order of a raster scan.

[0024]In Step S13the class tap acquisition part 21 of the class classification part 14 acquires the class tap corresponding to a noticed picture element from the pupil image memorized by the frame memory 13. In Step S14the waveform classification part 22 of the class classification part 14 carries out class sorting of the noticed picture element based on a class tap. In Step S15the prediction tap acquisition part 15 acquires the prediction tap corresponding to a noticed picture element from the pupil image memorized by the frame memory 13 based on the classified class.

[0025]In Step S16the corresponding-picture-elements acquisition part 16 acquires the pixel corresponding to the pixel value which should be predicted from the teacher picture memorized by the frame memory 11 based on the classified class.

[0026]In Step S17the normal equation generation part 17 adds the pixel value of the pixel corresponding to a prediction tap and the pixel value which should be predicted to the procession for every class based on the classified classand returns to Step S11and an image processing device repeats the judgment of whether there is any unsettled pixel. The procession for every [which has a pixel value of the pixel corresponding to a prediction tap and the pixel value which should be predicted added] class corresponds to the normal equation for calculating the coefficient for every class.

[0027]In Step S11when judged with there being no unsettled pixel in a pupil imageit progresses to Step S18 and the normal equation generation part 17 supplies the procession for every class to which the pixel value of the pixel corresponding to a prediction tap and the pixel value which should be predicted was set to the coefficient calculation part 18. The coefficient calculation part 18 calculates the coefficient set for every class by dispelling the procession for every class to which the pixel value of the pixel corresponding to a prediction tap and the pixel value which should be predicted was set.

[0028]In Step S19the coefficient calculation part 18 outputs the coefficient for every calculated class to the coefficient set memory 19. The coefficient set memory 19 memorizes a coefficient set for every classand ends processing.

[0029]Drawing 7 is a block diagram showing the composition of the conventional

image processing device which generates an HD image from SD picture by class sorting adaptation processing.

[0030]The frame memory 31 memorizes the inputted image which is an SD picture per frame. The frame memory 31 supplies memorized SD picture to the mapping part 32.

[0031]SD picture inputted into the mapping part 32 is supplied to the class classification part 41 and the prediction tap acquisition part 42.

[0032]The class classification part 41 comprises the class tap acquisition part 51 and the waveform classification part 52 and carries out class sorting of the noticed picture element which is a pixel which is observing SD picture memorized by the frame memory 31. The class tap acquisition part 51 acquires a predetermined number of class taps corresponding to a noticed picture element from the frame memory 31 and supplies the acquired class tap to the waveform classification part 52.

[0033]Based on a class tap the waveform classification part 52 classifies a noticed picture element into one class in a predetermined number of classes and supplies the class number corresponding to the classified class to the prediction tap acquisition part 42.

[0034]Based on a class number the prediction tap acquisition part 42 acquires a predetermined number of prediction taps corresponding to the classified class from the inputted image memorized by the frame memory 31 and supplies the prediction tap and class number which were acquired to the prediction arithmetic part 43.

[0035]The prediction arithmetic part 43 acquires the coefficient set corresponding to a class from the coefficient set memorized by the coefficient set memory 33 based on a class number. The prediction arithmetic part 43 predicts the pixel value of an estimated image by linear prediction based on the coefficient set corresponding to a class and a prediction tap. The prediction arithmetic part 43 supplies the predicted pixel value to the frame memory 34.

[0036]The frame memory 34 outputs the HD image which memorized the predicted pixel value which was supplied from the prediction arithmetic part 43 and in which the predicted pixel value was set up.

[0037]Drawing 8 is a figure showing the pixel value of an inputted image and the pixel value of the outputted image generated by class sorting adaptation processing. As shown in drawing 8 the picture generated by class sorting adaptation processing includes the waveform lost in the band limit of SD picture. It can be said that it is based on class sorting adaptation processing in the meaning and that processing of generation of the picture of high resolution has created resolution more.

[0038]With reference to the flow chart of drawing 9 the processing of the creation of the conventional picture which generates an HD image from SD picture by the image processing device which performs class sorting adaptation processing is explained.

[0039]In Step S31 it judges whether an image processing device has an unsettled

pixel in an inputted image and when judged with an inputted image having an unsettled pixel it progresses to Step S32 and the mapping part 32 acquires the coefficient set memorized by the coefficient set memory 33. In Step S33 an image processing device acquires a noticed picture element from an inputted image in order of a raster scan.

[0040] In Step S34 the class tap acquisition part 51 of the class classification part 41 acquires the class tap corresponding to a noticed picture element from the inputted image memorized by the frame memory 31. In Step S35 the waveform classification part 52 of the class classification part 41 carries out class sorting of the noticed picture element to one class based on a class tap.

[0041] In Step S36 the prediction tap acquisition part 42 acquires the prediction tap corresponding to a noticed picture element from the inputted image memorized by the frame memory 31 based on the classified class.

[0042] In Step S37 the prediction arithmetic part 43 predicts the pixel value of an estimated image by linear prediction based on the coefficient set corresponding to the classified class and a prediction tap.

[0043] In Step S38 the prediction arithmetic part 43 outputs the predicted pixel value to the frame memory 34. The frame memory 34 memorizes the pixel value supplied from the prediction arithmetic part 43. Procedure returns to Step S31 and repeats the judgment of whether there is any unsettled pixel.

[0044] In Step S31 when judged with there being no unsettled pixel in an inputted image it progresses to Step S39 and the frame memory 34 outputs the memorized estimated image in which the predicted value was set up and ends processing.

[0045]

[Problem(s) to be Solved by the Invention] When an object moves in front of a stationary background mixing with the picture of the object which moves with the picture of not only a Japanese quince but a background by moving by mixing of the picture of the object which moves itself arises. Processing a picture conventionally corresponding to mixing with the picture of a background and the picture of the object which moves was not considered.

[0046] This invention is made in view of such a situation and it aims at enabling it to process a picture corresponding to mixing with the picture of a background and the picture of the object which moves.

[0047]

[Means for Solving the Problem] This invention is characterized by an image processing device comprising the following.

A mixing zone where it comes to mix a foreground object ingredient which constitutes a foreground object and a background object component which constitutes background objects based on inputted image data.

An area specification means which pinpoints a non-mixing zone constituted by either a foreground region which consists of a foreground object ingredient or background region which consists of a background object component which constitutes background objects and outputs field specific information corresponding to a specific result.

A class determination means to determine a class corresponding to each picture element data of inputted image data corresponding to field specific information.

[0048]The image processing device can process picture element data of inputted image data corresponding to a determined classand a creating means which generates a coefficient used in class sorting adaptation processing can be established further.

[0049]Corresponding to a determined classbased on a coefficient for every classthe image processing device can process picture element data of inputted image dataand can establish further a conversion method which changes inputted image data into output image data.

[0050]An area specification means pinpoints further a covered background region and an uncovered background regionoutputs field specific information corresponding to a specific resultand a class determination meansIt corresponds to a pinpointed covered background region or an uncovered background regionand a class corresponding to picture element data of inputted image data can be determined.

[0051]This invention is characterized by an image processing method comprising the following.

A mixing zone where it comes to mix a foreground object ingredient which constitutes a foreground objectand a background object component which constitutes background objects based on inputted image data.

A field specific step which pinpoints a non-mixing zone constituted by either a foreground region which consists of a foreground object ingredientor background region which consists of a background object component which constitutes background objectsand outputs field specific information corresponding to a specific result.

A class determination step which determines a class corresponding to each picture element data of inputted image data corresponding to field specific information.

[0052]Corresponding to a determined classthe image processing method can process picture element data of inputted image dataand can provide further a generation step which generates a coefficient used in class sorting adaptation processing.

[0053]Corresponding to a determined classbased on a coefficient for every classthe image processing method can process picture element data of inputted image dataand can provide further a converting step which changes inputted image data into output image data.

[0054]Processing of a field specific step pinpoints further a covered background region and an uncovered background regionField specific information corresponding to a specific result is outputtedand processing of a class determination step corresponds to a pinpointed covered background region or an uncovered background regionand can determine a class corresponding to picture

element data of inputted image data.

[0055]This invention is characterized by a program of a recording medium comprising the following.

A mixing zone where it comes to mix a foreground object ingredient which constitutes a foreground object and a background object component which constitutes background objects based on inputted image data.

A field specific step which pinpoints a non-mixing zone constituted by either a foreground region which consists of a foreground object ingredient or background region which consists of a background object component which constitutes background objects and outputs field specific information corresponding to a specific result.

A class determination step which determines a class corresponding to each picture element data of inputted image data corresponding to field specific information.

[0056]Corresponding to a determined class the program of a recording medium can process picture element data of inputted image data and can provide further a generation step which generates a coefficient used in class sorting adaptation processing.

[0057]Corresponding to a determined class based on a coefficient for every class the program of a recording medium can process picture element data of inputted image data and can provide further a converting step which changes inputted image data into output image data.

[0058]Processing of a field specific step pinpoints further a covered background region and an uncovered background region. Field specific information corresponding to a specific result is outputted and processing of a class determination step corresponds to a pinpointed covered background region or an uncovered background region and can determine a class corresponding to picture element data of inputted image data.

[0059]This invention is characterized by a program comprising the following.

A mixing zone where it comes to mix a foreground object ingredient which constitutes a foreground object and a background object component which constitutes background objects based on inputted image data.

A field specific step which pinpoints a non-mixing zone constituted by either a foreground region which consists of a foreground object ingredient or background region which consists of a background object component which constitutes background objects and outputs field specific information corresponding to a specific result.

A class determination step which determines a class corresponding to each picture element data of inputted image data corresponding to field specific information.

[0060]Corresponding to a determined class the program can process picture element data of inputted image data and can provide further a generation step

which generates a coefficient used in class sorting adaptation processing.

[0061]Corresponding to a determined classbased on a coefficient for every classthe program can process picture element data of inputted image dataand can provide further a converting step which changes inputted image data into output image data.

[0062]Processing of a field specific step pinpoints further a covered background region and an uncovered background regionField specific information corresponding to a specific result is outputtedand processing of a class determination step corresponds to a pinpointed covered background region or an uncovered background regionand can determine a class corresponding to picture element data of inputted image data.

[0063]In an image processing device of this invention and a methoda recording mediumand a programA mixing zone where it comes to mix a foreground object ingredient which constitutes a foreground objectand a background object component which constitutes background objects based on inputted image dataA non-mixing zone constituted by either a foreground region which consists of a foreground object ingredientor background region which consists of a background object component which constitutes background objects is pinpointedField specific information corresponding to a specific result is outputtedand a class corresponding to each picture element data of inputted image data is determined corresponding to field specific information.

[0064]

[Embodiment of the Invention]Drawing 10 is a block diagram showing the composition of the 1 embodiment of the image processing device concerning this invention. CPU(Central Processing Unit) 71 performs various kinds of processings according to the program memorized by ROM(Read Only Memory) 72 or the storage parts store 78. A programdataetc. which CPU71 performs are suitably memorized by RAM(Random Access Memory) 73. These CPU71ROM72and RAM73 are mutually connected by bus 74.

[0065]The input/output interface 75 is connected to CPU71 via the bus 74 again. The outputting part 77 which consists of the input part 76a displaya loudspeakeretc. which consist of a keyboarda mousea microphoneetc. is connected to the input/output interface 75. CPU71 performs various kinds of processings corresponding to the instructions inputted from the input part 76. And CPU71 outputs a picturea soundetc. which were obtained as a result of processing to the outputting part 77.

[0066]The storage parts store 78 connected to the input/output interface 75 comprises a hard disk etc.for exampleand memorizes the program and various kinds of data which CPU71 performs. The communications department 79 communicates with an external device via the network of the Internet and others. In the case of this examplethe communications department 79 works as an acquisition part which incorporates the output of a sensor.

[0067]A program may be acquired via the communications department 79 and it may memorize to the storage parts store 78.

[0068]When equipped with the magnetic disk 91the optical disc 92the magneto-optical disc 93or the semiconductor memory 94the drive 80 connected to the input/output interface 75 drives themand acquires a programdataetc. which are recorded there. If neededthe program and data which were acquired are transmitted to the storage parts store 78and are memorized.

[0069]Drawing 11 is a block diagram showing the composition of the function of the image processing device concerning this invention.

[0070]It is not asked whether each function of an image processing device is realized by hardwareor software realizes. That iseven if it considers each block diagram of this specification to be a block diagram of hardwareit may be considered to be a functional block diagram by software.

[0071]Heremotion dotage means distortion included in the picture corresponding to the object which is moving produced with the motion of the object in the real world which is the target of an image pick-upand the characteristic of an image pick-up of a sensor.

[0072]In this specificationthe picture corresponding to the object in the real world which is the target of an image pick-up is called an image object.

[0073]The inputted image supplied to the image processing device is supplied to the object extraction part 101the field specific part 103the mixture ratio calculation part 104and the foreground background separation part 105.

[0074]The object extraction part 101 extracts coarsely the image object corresponding to the object of the foreground included in an inputted imageand supplies the extracted image object to the motion detection part 102. The object extraction part 101 isdetecting the outline of the image object corresponding to the object of the foreground included in an inputted image for exampleand extracts the image object corresponding to the object of a foreground coarsely.

[0075]The object extraction part 101 extracts coarsely the image object corresponding to the object of the background included in an inputted imageand supplies the extracted image object to the motion detection part 102. The object extraction part 101 extracts the image object corresponding to the object of a background from the difference of an inputted image and the image object corresponding to the object of the extracted foreground coarselyfor example.

[0076]For examplethe object extraction part 101It may be made to extract coarsely the image object corresponding to the object of a foregroundand the image object corresponding to the object of a background from the difference of the picture of the background memorized by the background memory provided in the insideand an inputted image.

[0077]The motion detection part 102for example with techniquessuch as the block matching methoda gradient methoda phase correlation techniqueand the pel recursive method. The motion vector of the image object corresponding to the object of the foreground extracted coarsely is computedand the position information on the computed motion vector and a motion vector (information which pinpoints the position of the pixel corresponding to a motion vector) is supplied to the field specific part 103 and the motion dotage removing part 106.

[0078]The information corresponding to movement quantity v is included in the motion vector which the motion detection part 102 outputs.

[0079]The motion detection part 102 moves and it may be made to output the motion vector for every image object to the Japanese quince removing part 106 for example with the picture element position information which specifies a pixel as an image object.

[0080]Movement quantity v is a value which expresses a pixel interval for change of the position of the picture corresponding to the object which is moving as a unit. For example while moving so that it may be displayed on the position which the picture of the object corresponding to a foreground left by 4 pixels in the following frame on the basis of a certain frame movement quantity v of the picture of the object corresponding to a foreground is set to 4.

[0081]The field specific part 103 each of the pixel of a picture which was inputted A foreground region it specifies as either a background region or a mixing zone and the information (area information is called hereafter) which shows whether it belongs to either a foreground region a background region or a mixing zone for every pixel is supplied to the mixture ratio calculation part 104 the foreground background separation part 105 and the motion dotage removing part 106. The details of a foreground region a background region or a mixing zone are mentioned later.

[0082]Based on an inputted image and the area information supplied from the field specific part 103 the mixture ratio calculation part 104 computes the mixture ratio (the mixture ratio alpha is called hereafter) corresponding to the pixel contained in a mixing zone and supplies the computed mixture ratio to the foreground background separation part 105.

[0083]the mixture ratio -- alpha is a value which shows the rate of the ingredient (it is also hereafter called the ingredient of a background) of the picture corresponding to the object of a background in a pixel value as shown in the formula (3) mentioned later.

[0084]The area information to which the foreground background separation part 105 was supplied from the field specific part 103 and the mixture ratio supplied from the mixture ratio calculation part 104 -- with the foreground ingredient picture which comprises only the ingredient (it is also hereafter called the ingredient of a foreground) of the picture corresponding to the object of a foreground based on alpha. An inputted image is divided into the background component image which comprises only the ingredient of a background it moves a foreground ingredient picture is supplied to the Japanese quince removing part 106 and a background component image is supplied to the amendment part 107.

[0085]The motion dotage removing part 106 determines the batch which shows one or more pixels contained in a foreground ingredient picture based on movement quantity v and area information which a motion vector shows. A batch is data which specifies the pixel of one group which is the target of processing of adjustment of the quantity of motion dotage.

[0086]Based on the motion vector supplied from the foreground ingredient picture

supplied from the foreground background separation part 105 and the motion detection part 102 its position information and a batch the motion dotage removing part 106 is contained in a foreground ingredient picture removes and removes a Japanese quince it moves and the foreground ingredient picture which removed motion dotage is outputted to the Japanese quince removal image processing portion 108.

[0087] The amendment part 107 amends the pixel value of the pixel corresponding to a mixing zone in a background component image. The pixel value of the pixel corresponding to the mixing zone of a background component image is computed by removing the ingredient of a foreground from the pixel value of the pixel of the mixing zone before dissociating. Therefore the pixel value of the pixel corresponding to the mixing zone of a background component image is decreasing corresponding to the mixture ratio alpha as compared with the pixel value of the pixel of an adjoining background region.

[0088] The amendment part 107 moves and supplies the background component image in such a background component image which amended the fall of the gain corresponding to the mixture ratio alpha of the pixel value of the pixel corresponding to a mixing zone and was amended to the Japanese quince removal image processing portion 108.

[0089] The motion dotage removal image processing portion 108 processes the foreground ingredient picture from which it moved and the Japanese quince was removed by class sorting adaptation processing and the amended background component image separately.

[0090] For example the motion dotage removal image processing portion 108 generates the coefficient used by the class sorting adaptation processing which generates the picture of high resolution more for every foreground ingredient picture from which it moved and the Japanese quince was removed and amended background component image.

[0091] For example the motion dotage removal image processing portion 108 applies class sorting adaptation processing for every foreground ingredient picture from which it moved and the Japanese quince was removed and amended background component image and creates the picture of high resolution more.

[0092] Next with reference to drawing 12 thru/or drawing 27 the inputted image supplied to an image processing device is explained.

[0093] Drawing 12 is a figure explaining the image pick-up by a sensor. A sensor comprises a CCD video camera etc. which were provided with the CCD (Charge-Coupled Device) area sensor which is a solid state image pickup device for example. The object corresponding to a foreground in the real world moves at a level with right-hand side from the left-hand side in a figure between the object corresponding to a background in the real world and sensors for example.

[0094] A sensor picturizes the object corresponding to a foreground with the object corresponding to a background. A sensor outputs the picturized picture per frame. For example a sensor outputs the picture which comprises 30 frames in 1 second. Exposure time of a sensor can be made into 1 / 30 seconds. Exposure

time is a period until it ends conversion to the electric charge of the inputted light after starting conversion to the electric charge of the light into which the sensor was inputted. Hereafter exposure time is also called shutter time.

[0095] Drawing 13 is a figure explaining arrangement of a pixel. In drawing 13A thru/or I show each pixel. The pixel is arranged on the flat surface corresponding to a picture. One sensing element corresponding to one pixel is arranged on the sensor. When a sensor picturizes a picture one sensing element outputs the pixel value corresponding to one pixel which constitutes a picture. For example the position of the direction of X of a sensing element is equivalent to the position of the transverse direction on a picture and the position of the direction of Y of a sensing element is equivalent to the position of the lengthwise direction on a picture.

[0096] As shown in drawing 14 the sensing element which is CCD changes the period corresponding to shutter time and the inputted light into an electric charge and accumulates the changed electric charge. The quantity of an electric charge is proportional to the inputted intensity of light and the time when light is inputted mostly. In the period corresponding to shutter time the sensing element adds the electric charge changed from the inputted light to the already accumulated electric charge. That is a sensing element integrates with the period corresponding to shutter time and the light inputted and accumulates the electric charge of the quantity corresponding to the light with which it integrated. It can be said that a sensing element has the storage effect to time.

[0097] The electric charge accumulated in the sensing element is transformed into a pressure value by the circuit which is not illustrated and a pressure value is further changed and outputted to the pixel value of digital data etc. Therefore each pixel value outputted from a sensor has the value projected on the one-dimensional space which is the result of integrating with a certain portion into which the object corresponding to a foreground or a background has breadth spatially about shutter time.

[0098] An image processing device extracts the significant information alpha buried in the output signal for example the mixture ratio by operation of such accumulation of a sensor.

[0099] Drawing 15 is a figure explaining the picture acquired by picturizing the object corresponding to the foreground currently moved and the object corresponding to a stationary background. Drawing 15 (A) shows the picture acquired by picturizing the object corresponding to the foreground accompanied by a motion and the object corresponding to a stationary background. In the example shown in drawing 15 (A) the object corresponding to a foreground is moving to the right from the left horizontally to the screen.

[0100] Drawing 15 (B) is the model figure which developed the pixel value corresponding to one line of the picture shown in drawing 15 (A) to the time direction. The transverse direction of drawing 15 (B) corresponds in the direction X of space of drawing 15 (A).

[0101] The pixel value comprises only an ingredient of the picture corresponding to

the ingredient of a backgroundi.e.the object of a backgroundin the pixel of a background region. The pixel value comprises only an ingredient of the picture corresponding to the ingredient of a foregroundi.e.the object of a foregroundin the pixel of a foreground region.

[0102]As for the pixel of the mixing zonethe pixel value comprises an ingredient of a backgroundand an ingredient of the foreground. Since the pixel value comprises an ingredient of a backgroundand an ingredient of the foregroundthe mixing zone can say it also as a distortion area. A mixing zone is further classified into a covered background region and an uncovered background region.

[0103]A covered background region is a mixing zone of the position corresponding to the front end part of the direction of movement of the object of a foreground to a foreground regionand the field where a background component is covered by the foreground corresponding to the passage of time is said.

[0104]On the other handan uncovered background region is a mixing zone of the position corresponding to the rear end part of the direction of movement of the object of a foreground to a foreground regionand the field where a background component appears corresponding to the passage of time is said.

[0105]Thusa picture including a foreground regiona background regiona covered background regionor an uncovered background region is inputted into the field specific part 103the mixture ratio calculation part 104and the foreground background separation part 105 as an inputted image.

[0106]Drawing 16 is a figure explaining above background regions and foreground regionsa mixing zonea covered background regionand an uncovered background region. When it corresponds to the picture shown in drawing 15a background region is a stationary parta foreground region is a motion portionthe covered background region of a mixing zone is a portion which changes from a background to a foregroundand the uncovered background region of a mixing zone is a portion which changes from a foreground to a background.

[0107]Drawing 17 is the model figure in the picture which picturized the object corresponding to a stationary foregroundand the object corresponding to a stationary background which developed the pixel value of the pixel adjacently located in a line with one row to the time direction. For examplethe pixel located in a line on one line of a screen can be chosen as a pixel adjacently located in a line with one row.

[0108]The pixel value of F01 thru/or F04 which are shown in drawing 17 is a pixel value of the pixel corresponding to the stationary object of a foreground. The pixel value of B01 thru/or B04 which are shown in drawing 17 is a pixel value of the pixel corresponding to the stationary object of a background.

[0109]In the lengthwise direction in drawing 17time passes toward the bottom since on in a figure. The position of the top chord of the rectangle in drawing 17 corresponds to the time which starts conversion to the electric charge of the light into which the sensor was inputtedand the position of the lower side of the rectangle in drawing 17 corresponds to the time which ends conversion to the electric charge of the light into which the sensor was inputted. That isthe distance

from the top chord of the rectangle in drawing 17 to the lower side corresponds to shutter time.

[0110] Below the case where shutter time and a frame interval are the same is explained at an example.

[0111] The transverse direction in drawing 17 corresponds in the direction X of space explained by drawing 15. More specifically in the example shown in drawing 17 the distance to the right-hand side of the rectangle indicated to be "B04" from the left side of the rectangle indicated to be "F01" in drawing 17 corresponds by 8 times i.e. the continuous interval of eight pixels the pitch of a pixel.

[0112] When the object of a foreground and the object of a background are standing it still the light inputted into a sensor does not change in the period corresponding to shutter time.

[0113] Here the period corresponding to shutter time is divided during the two or more same length. For example if the virtual number of partitions is set to 4 the model figure shown in drawing 17 can be expressed as a model shown in drawing 18. The virtual number of partitions is set up corresponding to movement quantity [within the shutter time of the object corresponding to a foreground] v etc. For example corresponding to movement quantity v which is 4 the virtual number of partitions is set to 4 and the period corresponding to shutter time is divided into four.

[0114] The line of the top in a figure corresponds to the period when the shutter opened in and the beginning was divided. A shutter opens the 2nd line from on in a figure and it corresponds to the 2nd divided period. A shutter opens the 3rd line from on in a figure and it corresponds to the 3rd divided period. A shutter opens the 4th line from on in a figure and it corresponds to the 4th divided period.

[0115] Here after shutter time/ v calls the shutter time divided corresponding to movement quantity v .

[0116] Since the light inputted into a sensor does not change while the object corresponding to a foreground is standing it still the ingredients $F01/v$ of a foreground are equal to the value which **(ed) the pixel value $F01$ by the virtual number of partitions. Similarly while the object corresponding to a foreground is standing it still the ingredients $F02/v$ of a foreground it is equal to the value which **(ed) the pixel value $F02$ by the virtual number of partitions and the ingredients $F03/v$ of a foreground are equal to the value which **(ed) the pixel value $F03$ by the virtual number of partitions and their ingredients $F04/v$ of a foreground are equal to the value which **(ed) the pixel value $F04$ by the virtual number of partitions.

[0117] Since the light inputted into a sensor does not change while the object corresponding to a background is standing it still the ingredients $B01/v$ of a background are equal to the value which **(ed) the pixel value $B01$ by the virtual number of partitions. Similarly while the object corresponding to a background is standing it still the ingredients $B02/v$ of a background are equal to the value which **(ed) the pixel value $B02$ by the virtual number of partitions and that of $B03/v$ are equal to the value which **(ed) the pixel value $B03$ by the virtual number of

partitions and $B04/v$ is equal to the value which *(ed) the pixel value $B04$ by the virtual number of partitions.

[0118]Namely since the light corresponding to the object of a foreground inputted into a sensor does not change in the period corresponding to shutter time when the object corresponding to a foreground is standing it stillThe ingredients $F01/v$ of the foreground corresponding to [a shutter opens and] the first shutter time/vA shutter opens and the ingredients $F01/v$ of the foreground corresponding to the 2nd shutter time / vthe ingredients $F01/v$ of the foreground corresponding to [a shutter opens and] the 3rd shutter time / vand the ingredients $F01/v$ of the foreground corresponding to [a shutter opens and] the 4th shutter time / v serve as the same value. $F02/v$ thru/or $F04/v$ also have the same relation as $F01/v$.

[0119]Since the light corresponding to the object of a background inputted into a sensor does not change in the period corresponding to shutter time when the object corresponding to a background is standing it stillThe ingredients $B01/v$ of the background corresponding to [a shutter opens and] the first shutter time/vA shutter opens and the ingredients $B01/v$ of the background corresponding to the 2nd shutter time / vthe ingredients $B01/v$ of the background corresponding to [a shutter opens and] the 3rd shutter time / vand the ingredients $B01/v$ of the background corresponding to [a shutter opens and] the 4th shutter time / v serve as the same value. $B02/v$ thru/or $B04/v$ also have the same relation.

DESCRIPTION OF DRAWINGS

[Brief Description of the Drawings]

[Drawing 1]It is a block diagram showing the composition of the conventional image processing device.

[Drawing 2]It is a figure explaining a class tap.

[Drawing 3]It is a figure explaining a prediction tap.

[Drawing 4]It is a figure explaining the outline of class sorting adaptation processing.

[Drawing 5]It is a figure explaining the conventional coefficient set.

[Drawing 6]It is a flow chart explaining processing of the conventional study.

[Drawing 7]It is a block diagram showing the composition of the conventional image processing device.

[Drawing 8]It is a figure showing the pixel value of an inputted imageand the pixel value of the outputted image generated by class sorting adaptation processing.

[Drawing 9]It is a flow chart explaining processing of creation of the conventional picture.

[Drawing 10]It is a block diagram showing the composition of the 1 embodiment of the image processing device concerning this invention.

[Drawing 11]It is a block diagram showing the composition of the function of an image processing device.

[Drawing 12]It is a figure explaining the image pick-up by a sensor.

[Drawing 13]It is a figure explaining arrangement of a pixel.

[Drawing 14]It is a figure explaining operation of a sensing element.

[Drawing 15]It is a figure explaining the picture acquired by picturizing the object corresponding to the foreground currently moved and the object corresponding to a stationary background.

[Drawing 16]It is a figure explaining a background region a foreground region a mixing zone a covered background region and an uncovered background region.

[Drawing 17]It is the model figure in the picture which picturized the object corresponding to a stationary foreground and the object corresponding to a stationary background which developed the pixel value of the pixel adjacently located in a line with one row to the time direction.

[Drawing 18]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 19]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 20]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 21]It is a figure showing the example which extracted the pixel of the foreground region the background region and the mixing zone.

[Drawing 22]It is a figure showing correspondence with a pixel and the model which developed the pixel value to the time direction.

[Drawing 23]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 24]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 25]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 26]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 27]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 28]They are the divided picture and a figure showing the correspondence with a model figure which developed the pixel value of the pixel to the time direction.

[Drawing 29]They are the separated picture and a figure showing the correspondence with a model figure which developed the pixel value of the pixel to the time direction.

[Drawing 30]It is a figure showing the example of the divided picture.

[Drawing 31]It is a figure showing the example of the separated picture.

[Drawing 32]They are the picture from which motion dotage was removed and a figure showing the correspondence with a model figure which developed the pixel value of the pixel to the time direction.

[Drawing 33]It is a figure explaining processing of the image processing device concerning this invention.

[Drawing 34]It is a flow chart explaining processing of the picture of the image processing device concerning this invention.

[Drawing 35]It is a block diagram showing an example of the composition of the field specific part 103.

[Drawing 36]It is a figure explaining a picture when the object corresponding to a foreground is moving.

[Drawing 37]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 38]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 39]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 40]It is a figure explaining the conditions of an area judgment.

[Drawing 41]It is a figure showing the example of the specific result of the field of the field specific part 103.

[Drawing 42]It is a figure showing the example of the specific result of the field of the field specific part 103.

[Drawing 43]It is a flow chart explaining processing of field specification.

[Drawing 44]It is a block diagram showing other examples of the composition of the field specific part 103.

[Drawing 45]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 46]It is a figure showing the example of a background image.

[Drawing 47]It is a block diagram showing the composition of the binary object image extraction part 302.

[Drawing 48]It is a figure explaining calculation of a correlation value.

[Drawing 49]It is a figure explaining calculation of a correlation value.

[Drawing 50]It is a figure showing the example of a binary object image.

[Drawing 51]It is a block diagram showing the composition of the temporal change primary detecting element 303.

[Drawing 52]It is a figure explaining the judgment of the area judgment part 342.

[Drawing 53]It is a figure showing the example of a judgment of the temporal change primary detecting element 303.

[Drawing 54]It is a flow chart explaining processing of the field specification of the area judgment part 103.

[Drawing 55]It is a flow chart explaining the details of processing of an area judgment.

[Drawing 56]It is a block diagram showing the composition of further others of the field specific part 103.

[Drawing 57]It is a block diagram explaining the composition of the robust-ized part 361.

[Drawing 58]It is a figure explaining the motion compensation of the motion compensation section 381.

[Drawing 59]It is a figure explaining the motion compensation of the motion

compensation section 381.

[Drawing 60]It is a flow chart explaining processing of field specification.

[Drawing 61]It is a flow chart explaining the details of processing of robust-izing.

[Drawing 62]It is a block diagram showing an example of the composition of the mixture ratio calculation part 104.

[Drawing 63]It is a figure showing the example which is the ideal mixture ratio alpha.

[Drawing 64]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 65]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 66]It is a figure explaining approximation using correlation of the ingredient of a foreground.

[Drawing 67]It is a figure explaining the relation of CNand P.

[Drawing 68]It is a block diagram showing the composition of the presumed mixture ratio treating part 401.

[Drawing 69]It is a figure showing the example of the presumed mixture ratio.

[Drawing 70]It is a block diagram showing other composition of the mixture ratio calculation part 104.

[Drawing 71]It is a flow chart explaining processing of calculation of the mixture ratio.

[Drawing 72]It is a flow chart explaining processing of the operation of the presumed mixture ratio.

[Drawing 73]the mixture ratio -- it is a figure explaining the straight line which approximates alpha.

[Drawing 74]the mixture ratio -- it is a figure explaining the flat surface which approximates alpha.

[Drawing 75]the mixture ratio -- it is a figure explaining correspondence of the pixel of two or more frames when computing alpha.

[Drawing 76]It is a block diagram showing other composition of the mixture ratio estimation processing part 401.

[Drawing 77]It is a figure showing the example of the presumed mixture ratio.

[Drawing 78]It is a flow chart explaining processing of calculation of the mixture ratio.

[Drawing 79]It is a flow chart explaining processing of mixture ratio presumption by the model corresponding to a covered background region.

[Drawing 80]It is a block diagram showing an example of the composition of the foreground background separation part 105.

[Drawing 81]It is a figure showing an inputted imagea foreground ingredient pictureand a background component image.

[Drawing 82]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 83]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 84]It is the model figure which developed the pixel value to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 85]It is a block diagram showing an example of the composition of the separation part 601.

[Drawing 86]It is a figure showing the example of the separated foreground ingredient picture and a background component image.

[Drawing 87]It is a flow chart explaining processing of separation with a foreground and a background.

[Drawing 88]It is a block diagram showing an example of the composition of the motion dotage removing part 106.

[Drawing 89]It is a figure explaining a batch.

[Drawing 90]It is the model figure which developed the pixel value of the foreground ingredient picture to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 91]It is the model figure which developed the pixel value of the foreground ingredient picture to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 92]It is the model figure which developed the pixel value of the foreground ingredient picture to the time direction and divided the period corresponding to shutter time.

[Drawing 93]It is a flow chart which is contained in the foreground ingredient picture by the motion dotage removing part 106 moves and explains processing of removal of a Japanese quince.

[Drawing 94]It is a figure showing the model of a background component image.

[Drawing 95]It is a figure showing the model of the amended background component image.

[Drawing 96]It is a block diagram showing the composition of the motion dotage removal image processing portion 108 which generates a coefficient set.

[Drawing 97]It is a figure explaining the relation between a teacher picture and a pupil image.

[Drawing 98]It is a block diagram showing the composition of the learning part 1006.

[Drawing 99]It is a figure explaining class sorting processing.

[Drawing 100]It is a figure explaining ADRC processing.

[Drawing 101]It is a figure explaining the coefficient set which the motion dotage removal image processing portion 108 generates.

[Drawing 102]It is a flow chart explaining the processing of the study which generates a coefficient set by the motion dotage removal image processing portion 108.

[Drawing 103]It is a flow chart explaining processing of generation of the coefficient set corresponding to a background component image.

[Drawing 104]It is a block diagram which performs class sorting adaptation processing and generates a high resolution picture in the direction of space and in which moving and showing the composition of the Japanese quince removal image

processing portion 108.

[Drawing 105]It is a figure showing the model of a foreground ingredient picture from which motion dotage was removed.

[Drawing 106]It is a figure showing the model of a foreground ingredient picture in which motion dotage was added.

[Drawing 107]It is a block diagram showing the composition of the mapping part 1103.

[Drawing 108]It is a flow chart explaining processing of creation of the picture of the motion dotage removal image processing portion 108.

[Drawing 109]It is a flow chart explaining processing of prediction of the picture corresponding to a background component image.

[Drawing 110]It is a block diagram showing other composition of the function of an image processing device.

[Drawing 111]It is a block diagram showing an example of the composition of the mixture ratio calculation part 1501.

[Drawing 112]It is a block diagram showing an example of the composition of the foreground background separation part 1502.

[Drawing 113]It is a block diagram showing other composition of the function of an image processing device.

[Drawing 114]It is a figure explaining processing of the separation image processing portion 2002.

[Drawing 115]It is a block diagram showing an example of the composition of the foreground background separation part 2001.

[Drawing 116]It is a block diagram showing an example of the composition of the separation part 2101.

[Drawing 117]It is a block diagram showing the composition of the separation image processing portion 2002 which generates a coefficient set.

[Drawing 118]It is a block diagram showing the composition of the separation image processing portion 2002 which generates a high resolution picture in the direction of space.

[Drawing 119]It is a figure showing the example of the picture in the mixing zone of a teacher picture.

[Drawing 120]It is the figure which was generated by the conventional class sorting adaptation processing and in which showing the example of the picture of a mixing zone.

[Drawing 121]It is the figure which was generated by the separation image processing portion 2002 and in which showing the example of the picture of a mixing zone.

[Drawing 122]It is a figure showing the example of the picture in the foreground region of a teacher picture.

[Drawing 123]It is the figure which was generated by the conventional class sorting adaptation processing and in which showing the example of the picture of a foreground region.

[Drawing 124]It is the figure which was generated by the separation image

processing portion 2002 and in which showing the example of the picture of a foreground region.

[Drawing 125]It is a flow chart explaining the processing of the picture of an image processing device which shows composition in Drawing 113.

[Drawing 126]It is a flow chart explaining processing of separation with the foreground and background by the foreground background separation part 2001.

[Drawing 127]It is a flow chart explaining the processing of the study which generates a coefficient set by the separation image processing portion 2002.

[Drawing 128]It is a flow chart explaining processing of creation of the picture of the separation image processing portion 2002.

[Drawing 129]It is a block diagram showing the composition of further others of the function of an image processing device.

[Drawing 130]It is a block diagram showing an example of the composition of the foreground background separation part 2501.

[Drawing 131]It is a block diagram showing the composition of further others of the function of an image processing device.

[Drawing 132]It is a figure explaining processing of the region processing part 3001.

[Drawing 133]It is a block diagram showing the composition of the region processing part 3001 which generates a coefficient set.

[Drawing 134]It is a block diagram showing the composition of the region processing part 3001 which generates a high resolution picture in the direction of space.

[Drawing 135]It is a figure showing the example of the picture in the mixing zone of a teacher picture.

[Drawing 136]It is the figure which was generated by the conventional class sorting adaptation processing and in which showing the example of the picture of a mixing zone.

[Drawing 137]It is the figure which was generated by the region processing part 3001 and in which showing the example of the picture of a mixing zone.

[Drawing 138]It is a figure showing the example of the picture in the foreground region of a teacher picture.

[Drawing 139]It is the figure which was generated by the conventional class sorting adaptation processing and in which showing the example of the picture of a foreground region.

[Drawing 140]It is the figure which was generated by the region processing part 3001 and in which showing the example of the picture of a foreground region.

[Drawing 141]It is a flow chart explaining processing of the picture of the image processing device concerning this invention.

[Drawing 142]It is a flow chart explaining the processing of the study which generates a coefficient set by the region processing part 3001.

[Drawing 143]It is a flow chart explaining processing of creation of the picture of the region processing part 3001.

[Description of Notations]

71 CPU72 ROM and 73 RAM76 An input part and 77 An outputting part and 78 A

storage parts store79 The communications department91 magnetic disksand 92. An optical disc93 magneto-optical discsand 94. Semiconductor memory and 101 object extraction parts102 A motion detection part and 103 A field specific partA 104 mixture-ratio calculation part and 105 A foreground background separation part106 A motion dotage removing part and 107 An amendment part and 108. A motion dotage removal image processing portion and 201 A frame memory202-1 thru/or 202-4 static/dynamic detection portion203-1 thru/or 203-3 area judgment part204 A decision flag storing frame memory205 A synchronizer and a 206 decision-flag storing frame memory301 A background image generation parts 302 binary object image extraction partand 303 [An area judgment part and a 361 robust-ized part] A temporal change primary detecting element and 321 Correlation value operation parts 322 threshold treating partand 341 A frame memory and 342 381 A motion compensation section and 382 A switch383-1or 383-N Frame memory384-1 thru/or a 384-N weighting sectionand 385. An integrating part and 401 A presumed mixture ratio treating part and 402. A presumed mixture ratio treating part and 403 A mixture ratio deciding part421 A frame memory and 422 A frame memory423 Mixture ratio operation part and 441 A selecting part442 A presumed mixture ratio treating part and 443 A presumed mixture ratio treating part444 A selecting part and 501 A delay circuit and 502. It adds and is a lump part and 503. Operation part and 601. A separation part and 602 A switch and 603 A synchronizer604 A switch and 605 A synchronizer and 621. A frame memory and 622 A separation block and 623. A frame memory and 631 An uncovered region processing part632 A covered region processing part and 633 A synchronizer634 A synchronizer and 801 A batch deciding part802 A modeling part and 803 An equation generation part804 Add and it is a lump part and 805. Operation part1001 A background component teacher picture frame memory1002 A foreground ingredient teacher picture frame memory1003-1and 1003-2 [Study.] A weighted average part and 1004 A background component pupil image frame memory and 1005 A foreground ingredient pupil image frame memory1006-1and 1006-2 A ** parta 1007 coefficient-set memoryand 1031. A class classification part and a 1032 prediction-tap acquisition part1033 A corresponding-picture-elements acquisition part and 1034 A normal equation generation part1035 A coefficient calculation part and 1051 A class tap acquisition part1052 A waveform classification part and 1101 A background component image frame memory and 1102 A foreground ingredient picture frame memory1103-1 and 1103-2 mapping parta 1104 coefficient-set memory1105 amendment partsand 1106. A motion dotage adjunct and 1107 A synchronizer and 1131. A mapping processing section and 1141 class classification parts1142 A prediction tap acquisition part and 1143 A prediction arithmetic part1151 A class tap acquisition part and 1152. A waveform classification part and 1501 A mixture ratio calculation part1502 A foreground background separation part and 1521 selecting parts2001 A foreground background separation part and 2002 A separation image processing portion2101 A separation part and 2102 A switch2103 A switch and 2201 A background region teacher picture frame memory and 2202 An uncovered

background region background component teacher picture frame memory and 2203
Uncovered background region foreground ingredient teacher picture FUREMUME.
Maury and 2204 A covered background region background component teacher
picture frame memory and 2205 A covered background region foreground
ingredient teacher picture frame memory and 2206 A foreground region teacher
picture frame memory2207-1 to 2207-6. A weighted average part and 2208 A
background region pupil image frame memory2209 An uncovered background
region background component pupil image frame memory and 2210 An uncovered
background region foreground ingredient pupil image frame memory and 2211 A
covered background region background component pupil image frame memory2212
A covered background region foreground ingredient pupil image frame memory and
2213 A foreground region pupil image frame memory2214-1 to 2214-6 A learning
parta 2215 coefficient-set memoryand 2301 A background region frame
memory2302 An uncovered background region background component image frame
memory and 2303 An uncovered background region foreground ingredient picture
frame memory and 2304 A covered background region background component
image frame memory2305 Hurrah [covered background region foreground
ingredient picture]. MUMEMORI and 2306 A foreground region frame
memory2307-1 thru/or 2307-6 mapping part2308 A coefficient set memory and
2309 A synchronizer2501 A foreground background separation part and 2521 A
selecting part3001 A region processing part and 3102 A region dividing part3103 A
background region teacher picture frame memory3104 An uncovered background
region teacher picture frame memory and 3105 A covered background region
teacher picture frame memory and 3106 A foreground region teacher picture
frame memory3107-1 to 3107-4. A weighted average part and 3108 A background
region pupil image frame memory3109 An uncovered background region pupil image
frame memorya 3110 covered background region pupil image frame memoryand
3111 A foreground region pupil image frame memory3112-1 to 3112-4. A learning
part and a 3113 coefficient-set memory3206 region dividing parts and 3203 [A
foreground region frame memory] A background region frame memory and 3204 An
uncovered background region frame memory and 3205 A covered background
region frame memory and 3206 3207-1 thru/or 3207-4 mapping parta 3208
coefficient-set memoryand 3209 Synchronizer

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開2002-373336

(P2002-373336A)

(43) 公開日 平成14年12月26日 (2002.12.26)

(51) Int.Cl. ⁷	識別記号	F I	テマコード ⁸ (参考)
G 06 T 7/20		G 06 T 7/20	A 5 B 0 5 7
3/00	4 0 0	3/00	4 0 0 A 5 C 0 2 1
H 04 N 5/208		H 04 N 5/208	5 C 0 2 3
5/262		5/262	5 C 0 5 4
7/18		7/18	K 5 L 0 9 6

審査請求 未請求 請求項の数16 OL (全100頁)

(21) 出願番号 特願2001-181395(P2001-181395)

(22) 出願日 平成13年6月15日 (2001.6.15)

(71) 出願人 000002185
ソニー株式会社
東京都品川区北品川6丁目7番35号
(72) 発明者 近藤 哲二郎
東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニー株式会社内
(72) 発明者 石橋 淳一
東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニー株式会社内
(74) 代理人 100082131
弁理士 稲本 義雄

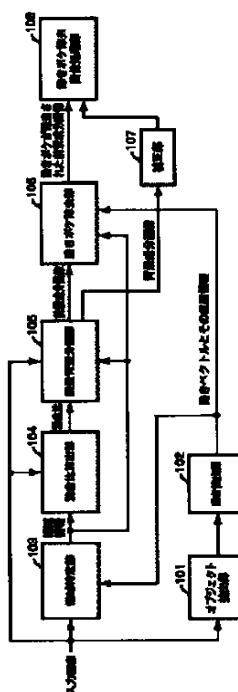
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 画像処理装置および方法、記録媒体、並びにプログラム

(57) 【要約】

【課題】 背景の画像と移動する物体の画像との混ざり合い対応して画像を処理する。

【解決手段】 領域特定部103は、入力された画像の画素のそれぞれを、前景領域、背景領域、または混合領域のいずれかに特定し、画素毎に前景領域、背景領域、または混合領域のいずれかに属するかを示す領域情報を混合比算出部104、前景背景分離部105、および動きボケ除去部106に供給する。動きボケ除去画像処理部108は、前景背景分離部105により分離され、動きボケ除去部106により動きボケが除去された前景成分画像、および補正部107により補正された背景成分画像毎に、入力画像の各画素に対応するクラスを決定する。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 時間積分効果を有する所定数の画素を有する撮像素子によって取得された所定数の画素データからなる入力画像データを処理する画像処理装置において、前記入力画像データに基づいて、前景オブジェクトを構成する前景オブジェクト成分、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分が混合されてなる混合領域と、前記前景オブジェクト成分からなる前景領域、および前記背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分からなる背景領域の一方により構成される非混合領域とを特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力する領域特定手段と、前記領域特定情報に対応して、前記入力画像データの各画素データに対応するクラスを決定するクラス決定手段とを含むことを特徴とする画像処理装置。

【請求項2】 決定された前記クラスに対応して、前記入力画像データの前記画素データを処理し、クラス分類適応処理において使用される係数を生成する生成手段をさらに含むことを特徴とする請求項1に記載の画像処理装置。

【請求項3】 決定された前記クラスに対応して、前記クラス毎の係数に基づいて、前記入力画像データの前記画素データを処理し、前記入力画像データを出力画像データに変換する変換手段をさらに含むことを特徴とする請求項1に記載の画像処理装置。

【請求項4】 前記領域特定手段は、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域をさらに特定し、特定結果に対応する前記領域特定情報を出力し、

前記クラス決定手段は、特定された前記カバードバックグラウンド領域または前記アンカバードバックグラウンド領域に対応し、前記入力画像データの前記画素データに対応する前記クラスを決定することを特徴とする請求項1に記載の画像処理装置。

【請求項5】 時間積分効果を有する所定数の画素を有する撮像素子によって取得された所定数の画素データからなる入力画像データを処理する画像処理方法において、

前記入力画像データに基づいて、前景オブジェクトを構成する前景オブジェクト成分、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分が混合されてなる混合領域と、前記前景オブジェクト成分からなる前景領域、および前記背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分からなる背景領域の一方により構成される非混合領域とを特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力する領域特定ステップと、

前記領域特定情報に対応して、前記入力画像データの各画素データに対応するクラスを決定するクラス決定ステップとを含むことを特徴とする画像処理方法。

【請求項6】 決定された前記クラスに対応して、前記入力画像データの前記画素データを処理し、クラス分類適応処理において使用される係数を生成する生成ステップをさらに含むことを特徴とする請求項5に記載の画像処理方法。

【請求項7】 決定された前記クラスに対応して、前記クラス毎の係数に基づいて、前記入力画像データの前記画素データを処理し、前記入力画像データを出力画像データに変換する変換ステップをさらに含むことを特徴とする請求項5に記載の画像処理方法。

【請求項8】 前記領域特定ステップにおいては、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域がさらに特定され、特定結果に対応する前記領域特定情報を出力され、

前記クラス決定ステップにおいては、特定された前記カバードバックグラウンド領域または前記アンカバードバックグラウンド領域に対応し、前記入力画像データの前記画素データに対応する前記クラスが決定されることを特徴とする請求項5に記載の画像処理方法。

【請求項9】 時間積分効果を有する所定数の画素を有する撮像素子によって取得された所定数の画素データからなる入力画像データを処理する画像処理用のプログラムであって、

前記入力画像データに基づいて、前景オブジェクトを構成する前景オブジェクト成分、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分が混合されてなる混合領域と、前記前景オブジェクト成分からなる前景領域、および前記背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分からなる背景領域の一方により構成される非混合領域とを特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力する領域特定ステップと、

前記領域特定情報に対応して、前記入力画像データの各画素データに対応するクラスを決定するクラス決定ステップとを含むことを特徴とするコンピュータが読み取り可能なプログラムが記録されている記録媒体。

【請求項10】 前記プログラムは、決定された前記クラスに対応して、前記入力画像データの前記画素データを処理し、クラス分類適応処理において使用される係数を生成する生成ステップをさらに含むことを特徴とする請求項9に記載の記録媒体。

【請求項11】 前記プログラムは、決定された前記クラスに対応して、前記クラス毎の係数に基づいて、前記入力画像データの前記画素データを処理し、前記入力画像データを出力画像データに変換する変換ステップをさらに含むことを特徴とする請求項9に記載の記録媒体。

【請求項12】 前記領域特定ステップにおいては、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域がさらに特定され、特定結果に対応する前記領域特定情報を出力され、

前記クラス決定ステップにおいては、特定された前記カ

バードバックグラウンド領域または前記アンカバードバックグラウンド領域に対応し、前記入力画像データの前記画素データに対応する前記クラスが決定されることを特徴とする請求項9に記載の記録媒体。

【請求項13】 時間積分効果を有する所定数の画素を有する撮像素子によって取得された所定数の画素データからなる入力画像データを処理するコンピュータに、前記入力画像データに基づいて、前景オブジェクトを構成する前景オブジェクト成分、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分が混合されてなる混合領域と、前記前景オブジェクト成分からなる前景領域、および前記背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分からなる背景領域の一方により構成される非混合領域とを特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力する領域特定ステップと、前記領域特定情報に対応して、前記入力画像データの各画素データに対応するクラスを決定するクラス決定ステップとを実行させるプログラム。

【請求項14】 決定された前記クラスに対応して、前記入力画像データの前記画素データを処理し、クラス分類適応処理において使用される係数を生成する生成ステップをさらに含むことを特徴とする請求項13に記載のプログラム。

【請求項15】 決定された前記クラスに対応して、前記クラス毎の係数に基づいて、前記入力画像データの前記画素データを処理し、前記入力画像データを出力画像データに変換する変換ステップをさらに含むことを特徴とする請求項13に記載のプログラム。

【請求項16】 前記領域特定ステップにおいては、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域がさらに特定され、特定結果に対応する前記領域特定情報が出力され、前記クラス決定ステップにおいては、特定された前記カバードバックグラウンド領域または前記アンカバードバックグラウンド領域に対応し、前記入力画像データの前記画素データに対応する前記クラスが決定されることを特徴とする請求項13に記載のプログラム。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】 本発明は、画像処理装置および方法、記録媒体、並びにプログラムに関し、特に、センサにより検出した信号と現実世界との違いを考慮した画像処理装置および方法、記録媒体、並びにプログラムに関する。

【0002】

【従来の技術】 入力画像を基に、より高解像度の画像を生成する処理の1つとして、クラス分類適応処理がある。クラス分類適応処理の例として、空間方向に、より高解像度の画像を生成する処理で使用される係数を予め生成し、生成した係数を基に、空間方向に、より高解像

度の画像を生成する処理があげられる。

【0003】 図1は、SD (Standard Definition (標準精細度)) 画像からHD (High Definition (高精細度)) 画像を生成するクラス分類適応処理において使用される係数を生成する、従来の画像処理装置の構成を示すブロック図である。

【0004】 フレームメモリ11は、HD画像である入力画像を、フレーム単位で記憶する。フレームメモリ11は、記憶しているHD画像を加重平均部12および対応画素取得部16に供給する。

【0005】 加重平均部12は、フレームメモリ11に記憶されているHD画像を4分の1加重平均して、SD画像を生成し、生成したSD画像をフレームメモリ13に供給する。

【0006】 フレームメモリ13は、加重平均部12から供給されたSD画像をフレーム単位で記憶し、記憶しているSD画像をクラス分類部14および予測タップ取得部15に供給する。

【0007】 クラス分類部14は、クラスタップ取得部21および波形分類部22で構成され、フレームメモリ13に記憶されているSD画像の、注目している画素である注目画素をクラス分類する。クラスタップ取得部21は、フレームメモリ13から、注目画素に対応するSD画像の画素である、所定の数のクラスタップを取得し、取得したクラスタップを波形分類部22に供給する。

【0008】 図2は、クラスタップ取得部21が取得するクラスタップを説明する図である。クラスタップ取得部21は、図2に示すように、所定の位置の11個のクラスタップを取得する。

【0009】 波形分類部22は、クラスタップを基に、注目画素を複数のクラスのうちの1つのクラスに分類し、分類されたクラスに対応するクラス番号を予測タップ取得部15に供給する。波形分類部22は、11個のクラスタップを基に、注目画素を、2048のクラスのうちの1つのクラスに分類する。

【0010】 予測タップ取得部15は、クラス番号を基に、フレームメモリ13から分類されたクラスに対応する、SD画像の画素である、所定の数の予測タップを取得し、取得した予測タップおよびクラス番号を対応画素取得部16に供給する。

【0011】 図3は、予測タップ取得部15が取得する予測タップを説明する図である。予測タップ取得部15は、図3に示すように、所定の位置の9個の予測タップを取得する。

【0012】 対応画素取得部16は、予測タップおよびクラス番号を基に、フレームメモリ11から、予測すべき画素値に対応するHD画像の画素を取得し、予測タップ、クラス番号、および取得した予測すべき画素値に対応するHD画像の画素を正規方程式生成部17に供給する。

【0013】正規方程式生成部17は、予測タップ、クラス番号、および取得した予測すべき画素値を基に、各クラスに対応し、予測タップおよび予測すべき画素値の関係に対応する正規方程式を生成し、各クラスに対応する、生成した正規方程式を係数計算部18に供給する。

【0014】係数計算部18は、正規方程式生成部17から供給された正規方程式を解いて、各クラスに対応する係数セットを計算し、クラス番号と共に、計算した係数セットを係数セットメモリ19に供給する。

【0015】係数セットメモリ19は、クラス番号を基に、算出された係数セットをクラスに対応させて記憶する。

【0016】図4は、クラス分類適応処理の概略を説明する図である。クラス分類適応処理において、HD画像である教師画像から、4分の1加重平均の処理により、対応するSD画像を生成する。生成されたSD画像は、生徒画像と称する。

【0017】次に、HD画像である教師画像、および対応するSD画像である生徒画像を基に、SD画像からHD画像を生成するための係数セットが生成される。係数セットは、線形予測などにより、SD画像からHD画像を生成するための係数で構成される。

【0018】このように生成された係数セットおよびSD画像から、線形予測などにより、4倍密画像が生成される。係数セットおよび入力画像から、より高密度な画像などを生成する処理をマッピングとも称する。

【0019】生成された4倍密画像、および対応するHD画像を基に、SNRの比較、または目視による定性評価が行われる。

【0020】特定の教師画像、および対応する生徒画像から生成された係数セットは、特定の教師画像、および対応する生徒画像のセルフの係数セットと称する。セルフの係数セットを使用したマッピングは、セルフマッピングと称する。複数の他の教師画像、および対応する生徒画像から生成された係数セットは、クロスの係数セットと称する。

【0021】一方、静止している所定の背景の前で移動する前景である物体をビデオカメラで撮像して得られる画像には、物体の移動速度が比較的速い場合、動きボケが生じ、背景と前景の混ざり合いが生ずる。

【0022】従来のクラス分類適応処理においては、図5に示すように、前景、背景、並びに前景および背景の混ざり合いが生じている部分の全てに対して、以上のような学習の処理により、1つの係数セットが生成され、この係数セットを基に、マッピングの処理が実行される。

【0023】図6のフローチャートを参照して、SD画像からHD画像を生成する処理において使用される係数を生成する、従来の学習の処理を説明する。ステップS11において、画像処理装置は、生徒画像に未処理の画素が

あるか否かを判定し、生徒画像に未処理の画素があると判定された場合、ステップS12に進み、ラスター順に、生徒画像から注目画素を取得する。

【0024】ステップS13において、クラス分類部14のクラスタップ取得部21は、フレームメモリ13に記憶されている生徒画像から、注目画素に対応するクラスタップを取得する。ステップS14において、クラス分類部14の波形分類部22は、クラスタップを基に、注目画素をクラス分類する。ステップS15において、予測タップ取得部25は、分類されたクラスを基に、フレームメモリ13に記憶されている生徒画像から、注目画素に対応する予測タップを取得する。

【0025】ステップS16において、対応画素取得部16は、分類されたクラスを基に、フレームメモリ11に記憶されている教師画像から、予測すべき画素値に対応する画素を取得する。

【0026】ステップS17において、正規方程式生成部17は、分類されたクラスを基に、クラス毎の行列に、予測タップおよび予測すべき画素値に対応する画素の画素値を足し込み、ステップS11に戻り、画像処理装置は、未処理の画素があるか否かの判定を繰り返す。予測タップおよび予測すべき画素値に対応する画素の画素値を足し込まれるクラス毎の行列は、クラス毎の係数を計算するための正規方程式に対応する。

【0027】ステップS11において、生徒画像に未処理の画素がないと判定された場合、ステップS18に進み、正規方程式生成部17は、予測タップおよび予測すべき画素値に対応する画素の画素値が設定された、クラス毎の行列を係数計算部18に供給する。係数計算部18は、予測タップおよび予測すべき画素値に対応する画素の画素値が設定された、クラス毎の行列を解いて、クラス毎の係数セットを計算する。

【0028】ステップS19において、係数計算部18は、計算されたクラス毎の係数を係数セットメモリ19に出力する。係数セットメモリ19は、クラス毎に係数セットを記憶し、処理は終了する。

【0029】図7は、クラス分類適応処理により、SD画像からHD画像を生成する従来の画像処理装置の構成を示すブロック図である。

【0030】フレームメモリ31は、SD画像である入力画像を、フレーム単位で記憶する。フレームメモリ31は、記憶しているSD画像をマッピング部32に供給する。

【0031】マッピング部32に入力されたSD画像は、クラス分類部41および予測タップ取得部42に供給される。

【0032】クラス分類部41は、クラスタップ取得部51および波形分類部52で構成され、フレームメモリ31に記憶されているSD画像の、注目している画素である、注目画素をクラス分類する。クラスタップ取得部5

1は、フレームメモリ31から注目画素に対応する、所定の数のクラスタップを取得し、取得したクラスタップを波形分類部52に供給する。

【0033】波形分類部52は、クラスタップを基に、所定の数のクラスのうちの、1つのクラスに注目画素を分類し、分類されたクラスに対応するクラス番号を予測タップ取得部42に供給する。

【0034】予測タップ取得部42は、クラス番号を基に、フレームメモリ31に記憶されている入力画像から、分類されたクラスに対応する、所定の数の予測タップを取得し、取得した予測タップおよびクラス番号を予測演算部43に供給する。

【0035】予測演算部43は、クラス番号を基に、係数セットメモリ33に記憶されている係数セットから、クラスに対応する係数セットを取得する。予測演算部43は、クラスに対応する係数セット、および予測タップを基に、線形予測により予測画像の画素値を予測する。予測演算部43は、予測した画素値をフレームメモリ34に供給する。

【0036】フレームメモリ34は、予測演算部43から供給された予測された画素値を記憶し、予測された画素値が設定されたHD画像を出力する。

【0037】図8は、入力画像の画素値、およびクラス分類適応処理により生成された出力画像の画素値を示す図である。図8に示すように、クラス分類適応処理により生成される画像は、SD画像の帯域制限で失われた波形を含む。その意味で、クラス分類適応処理による、より高解像度の画像の生成の処理は、解像度を創造していると言える。

【0038】図9のフローチャートを参照して、クラス分類適応処理を実行する画像処理装置による、SD画像からHD画像を生成する、従来の画像の創造の処理を説明する。

【0039】ステップS31において、画像処理装置は、入力画像に未処理の画素があるか否かを判定し、入力画像に未処理の画素があると判定された場合、ステップS32に進み、マッピング部32は、係数セットメモリ33に記憶されている係数セットを取得する。ステップS33において、画像処理装置は、ラスタースキャン順に、入力画像から注目画素を取得する。

【0040】ステップS34において、クラス分類部41のクラスタップ取得部51は、フレームメモリ31に記憶されている入力画像から、注目画素に対応するクラスタップを取得する。ステップS35において、クラス分類部41の波形分類部52は、クラスタップを基に、注目画素を1つのクラスにクラス分類する。

【0041】ステップS36において、予測タップ取得部42は、分類されたクラスを基に、フレームメモリ31に記憶されている入力画像から、注目画素に対応する予測タップを取得する。

【0042】ステップS37において、予測演算部43は、分類されたクラスに対応する係数セット、および予測タップを基に、線形予測により、予測画像の画素値を予測する。

【0043】ステップS38において、予測演算部43は、予測された画素値をフレームメモリ34に出力する。フレームメモリ34は、予測演算部43から供給された画素値を記憶する。手続きは、ステップS31に戻り、未処理の画素があるか否かの判定を繰り返す。

【0044】ステップS31において、入力画像に未処理の画素がないと判定された場合、ステップS39に進み、フレームメモリ34は、予測値が設定された、記憶している予測画像を出力して、処理は終了する。

【0045】

【発明が解決しようとする課題】静止している背景の前で物体が移動するとき、移動する物体の画像自身の混ざり合いによる動きボケのみならず、背景の画像と移動する物体の画像との混ざり合いが生じる。従来、背景の画像と移動する物体の画像との混ざり合いに対応して画像を処理することは、考えられていなかった。

【0046】本発明はこのような状況に鑑みてなされたものであり、背景の画像と移動する物体の画像との混ざり合いに対応して画像を処理することができるようとすることを目的とする。

【0047】

【課題を解決するための手段】本発明の画像処理装置は、入力画像データに基づいて、前景オブジェクトを構成する前景オブジェクト成分、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分が混合されてなる混合領域と、前景オブジェクト成分からなる前景領域、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分からなる背景領域の一方により構成される非混合領域とを特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力する領域特定手段と、領域特定情報に対応して、入力画像データの各画素データに対応するクラスを決定するクラス決定手段とを含むことを特徴とする。

【0048】画像処理装置は、決定されたクラスに対応して、入力画像データの画素データを処理し、クラス分類適応処理において使用される係数を生成する生成手段をさらに設けることができる。

【0049】画像処理装置は、決定されたクラスに対応して、クラス毎の係数に基づいて、入力画像データの画素データを処理し、入力画像データを出力画像データに変換する変換手段をさらに設けることができる。

【0050】領域特定手段は、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域をさらに特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力し、クラス決定手段は、特定されたカバードバックグラウンド領域またはアンカバードバックグラウンド領域に対応し、入力画像データの画素データに対応するクラスを決

定するようにすることができる。

【0051】本発明の画像処理方法は、入力画像データに基づいて、前景オブジェクトを構成する前景オブジェクト成分、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分が混合されてなる混合領域と、前景オブジェクト成分からなる前景領域、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分からなる背景領域の一方により構成される非混合領域とを特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力する領域特定ステップと、領域特定情報に対応して、入力画像データの各画素データに対応するクラスを決定するクラス決定ステップとを含むことを特徴とする。

【0052】画像処理方法は、決定されたクラスに対応して、入力画像データの画素データを処理し、クラス分類適応処理において使用される係数を生成する生成ステップをさらに設けることができる。

【0053】画像処理方法は、決定されたクラスに対応して、クラス毎の係数に基づいて、入力画像データの画素データを処理し、入力画像データを出力画像データに変換する変換ステップをさらに設けることができる。

【0054】領域特定ステップの処理は、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域をさらに特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力し、クラス決定ステップの処理は、特定されたカバードバックグラウンド領域またはアンカバードバックグラウンド領域に対応し、入力画像データの画素データに対応するクラスを決定するようにすることができる。

【0055】本発明の記録媒体のプログラムは、入力画像データに基づいて、前景オブジェクトを構成する前景オブジェクト成分、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分が混合されてなる混合領域と、前景オブジェクト成分からなる前景領域、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分からなる背景領域の一方により構成される非混合領域とを特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力する領域特定ステップと、領域特定情報に対応して、入力画像データの各画素データに対応するクラスを決定するクラス決定ステップとを含むことを特徴とする。

【0056】記録媒体のプログラムは、決定されたクラスに対応して、入力画像データの画素データを処理し、クラス分類適応処理において使用される係数を生成する生成ステップをさらに設けることができる。

【0057】記録媒体のプログラムは、決定されたクラスに対応して、クラス毎の係数に基づいて、入力画像データの画素データを処理し、入力画像データを出力画像データに変換する変換ステップをさらに設けることができる。

【0058】領域特定ステップの処理は、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域をさらに特定し、特定結果に対応する領域特定情報

を出力し、クラス決定ステップの処理は、特定されたカバードバックグラウンド領域またはアンカバードバックグラウンド領域に対応し、入力画像データの画素データに対応するクラスを決定するようにすることができる。

【0059】本発明のプログラムは、入力画像データに基づいて、前景オブジェクトを構成する前景オブジェクト成分、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分が混合されてなる混合領域と、前景オブジェクト成分からなる前景領域、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分からなる背景領域の一方により構成される非混合領域とを特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力する領域特定ステップと、領域特定情報に対応して、入力画像データの各画素データに対応するクラスを決定するクラス決定ステップとを含むことを特徴とする。

【0060】プログラムは、決定されたクラスに対応して、入力画像データの画素データを処理し、クラス分類適応処理において使用される係数を生成する生成ステップをさらに設けることができる。

【0061】プログラムは、決定されたクラスに対応して、クラス毎の係数に基づいて、入力画像データの画素データを処理し、入力画像データを出力画像データに変換する変換ステップをさらに設けることができる。

【0062】領域特定ステップの処理は、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域をさらに特定し、特定結果に対応する領域特定情報を出力し、クラス決定ステップの処理は、特定されたカバードバックグラウンド領域またはアンカバードバックグラウンド領域に対応し、入力画像データの画素データに対応するクラスを決定するようにすることができる。

【0063】本発明の画像処理装置および方法、記録媒体、並びにプログラムにおいては、入力画像データに基づいて、前景オブジェクトを構成する前景オブジェクト成分、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分が混合されてなる混合領域と、前景オブジェクト成分からなる前景領域、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分からなる背景領域の一方により構成される非混合領域とが特定され、特定結果に対応する領域特定情報が出力され、領域特定情報に対応して、入力画像データの各画素データに対応するクラスが決定される。

【0064】

【発明の実施の形態】図10は、本発明に係る画像処理装置の一実施の形態の構成を示すブロック図である。CPU (Central Processing Unit) 71は、ROM (Read Only Memory) 72、または記憶部78に記憶されているプログラムに従って各種の処理を実行する。RAM (Random Access Memory) 73には、CPU 71が実行するプログラムやデータなどが適宜記憶される。これらのCPU 71、ROM 72、およびRAM 73は、バス74により相互に接続

されている。

【0065】CPU71にはまた、バス74を介して入出力インターフェース75が接続されている。入出力インターフェース75には、キーボード、マウス、マイクロホンなどよりなる入力部76、ディスプレイ、スピーカなどよりなる出力部77が接続されている。CPU71は、入力部76から入力される指令に対応して各種の処理を実行する。そして、CPU71は、処理の結果得られた画像や音声等を出力部77に出力する。

【0066】入出力インターフェース75に接続されている記憶部78は、例えばハードディスクなどで構成され、CPU71が実行するプログラムや各種のデータを記憶する。通信部79は、インターネット、その他のネットワークを介して外部の装置と通信する。この例の場合、通信部79はセンサの出力を取り込む取得部として働く。

【0067】また、通信部79を介してプログラムを取得し、記憶部78に記憶してもよい。

【0068】入出力インターフェース75に接続されているドライブ80は、磁気ディスク91、光ディスク92、光磁気ディスク93、または半導体メモリ94などが装着されたとき、それらを駆動し、そこに記録されているプログラムやデータなどを取得する。取得されたプログラムやデータは、必要に応じて記憶部78に転送され、記憶される。

【0069】図11は、本発明に係る画像処理装置の機能の構成を示すブロック図である。

【0070】なお、画像処理装置の各機能をハードウェアで実現するか、ソフトウェアで実現するかは問わない。つまり、本明細書の各ブロック図は、ハードウェアのブロック図と考えても、ソフトウェアによる機能ブロック図と考えても良い。

【0071】ここで、動きボケとは、撮像の対象となる、現実世界におけるオブジェクトの動きと、センサの撮像の特性とにより生じる、動いているオブジェクトに対応する画像に含まれている歪みをいう。

【0072】この明細書では、撮像の対象となる、現実世界におけるオブジェクトに対応する画像を、画像オブジェクトと称する。

【0073】画像処理装置に供給された入力画像は、オブジェクト抽出部101、領域特定部103、混合比算出部104、および前景背景分離部105に供給される。

【0074】オブジェクト抽出部101は、入力画像に含まれる前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを粗く抽出して、抽出した画像オブジェクトを動き検出部102に供給する。オブジェクト抽出部101は、例えば、入力画像に含まれる前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトの輪郭を検出することで、前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを粗く抽出す

る。

【0075】オブジェクト抽出部101は、入力画像に含まれる背景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを粗く抽出して、抽出した画像オブジェクトを動き検出部102に供給する。オブジェクト抽出部101は、例えば、入力画像と、抽出された前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトとの差から、背景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを粗く抽出する。

【0076】また、例えば、オブジェクト抽出部101は、内部に設けられている背景メモリに記憶されている背景の画像と、入力画像との差から、前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクト、および背景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを粗く抽出するようにしてもよい。

【0077】動き検出部102は、例えば、ブロックマッチング法、勾配法、位相相関法、およびペルリカーシブ法などの手法により、粗く抽出された前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトの動きベクトルを算出して、算出した動きベクトルおよび動きベクトルの位置情報（動きベクトルに対応する画素の位置を特定する情報）を領域特定部103および動きボケ除去部106に供給する。

【0078】動き検出部102が输出する動きベクトルには、動き量vに対応する情報が含まれている。

【0079】また、例えば、動き検出部102は、画像オブジェクトに画素を特定する画素位置情報と共に、画像オブジェクト毎の動きベクトルを動きボケ除去部106に出力するようにしてもよい。

【0080】動き量vは、動いているオブジェクトに対応する画像の位置の変化を画素間隔を単位として表す値である。例えば、前景に対応するオブジェクトの画像が、あるフレームを基準として次のフレームにおいて4画素分離れた位置に表示されるように移動しているとき、前景に対応するオブジェクトの画像の動き量vは、4とされる。

【0081】領域特定部103は、入力された画像の画素のそれぞれを、前景領域、背景領域、または混合領域のいずれかに特定し、画素毎に前景領域、背景領域、または混合領域のいずれかに属するかを示す情報（以下、領域情報と称する）を混合比算出部104、前景背景分離部105、および動きボケ除去部106に供給する。前景領域、背景領域、または混合領域の詳細は、後述する。

【0082】混合比算出部104は、入力画像、および領域特定部103から供給された領域情報を基に、混合領域に含まれる画素に対応する混合比（以下、混合比 α と称する）を算出して、算出した混合比を前景背景分離部105に供給する。

【0083】混合比 α は、後述する式（3）に示されるように、画素値における、背景のオブジェクトに対応す

る画像の成分（以下、背景の成分とも称する）の割合を示す値である。

【0084】前景背景分離部105は、領域特定部103から供給された領域情報、および混合比算出部104から供給された混合比 α を基に、前景のオブジェクトに対応する画像の成分（以下、前景の成分とも称する）のみから成る前景成分画像と、背景の成分のみから成る背景成分画像とに入力画像を分離して、前景成分画像を動きボケ除去部106に供給し、背景成分画像を補正部107に供給する。

【0085】動きボケ除去部106は、動きベクトルからわかる動き量 v および領域情報を基に、前景成分画像に含まれる1以上の画素を示す処理単位を決定する。処理単位は、動きボケの量の調整の処理の対象となる1群の画素を指定するデータである。

【0086】動きボケ除去部106は、前景背景分離部105から供給された前景成分画像、動き検出部102から供給された動きベクトルおよびその位置情報、並びに処理単位を基に、前景成分画像に含まれる動きボケを除去して、動きボケを除去した前景成分画像を動きボケ除去画像処理部108に出力する。

【0087】補正部107は、背景成分画像における、混合領域に対応する画素の画素値を補正する。背景成分画像の混合領域に対応する画素の画素値は、分離される前の混合領域の画素の画素値から、前景の成分が除去されることにより、算出される。従って、背景成分画像の混合領域に対応する画素の画素値は、隣接する背景領域の画素の画素値に比較し、混合比 α に対応して、減少している。

【0088】補正部107は、このような、背景成分画像における、混合領域に対応する画素の画素値の混合比 α に対応するゲインの低下を補正し、補正した背景成分画像を動きボケ除去画像処理部108に供給する。

【0089】動きボケ除去画像処理部108は、クラス分類適応処理により、動きボケが除去された前景成分画像、および補正された背景成分画像を個々に処理する。

【0090】例えば、動きボケ除去画像処理部108は、動きボケが除去された前景成分画像、および補正された背景成分画像毎に、より高解像度の画像を生成するクラス分類適応処理で使用される係数を生成する。

【0091】例えば、動きボケ除去画像処理部108は、動きボケが除去された前景成分画像、および補正された背景成分画像毎にクラス分類適応処理を適用して、より高解像度の画像を創造する。

【0092】次に、図12乃至図27を参照して、画像処理装置に供給される入力画像について説明する。

【0093】図12は、センサによる撮像を説明する図である。センサは、例えば、固体撮像素子であるCCD（Charge-Coupled Device）エリアセンサを備えたCCDビデオカメラなどで構成される。現実世界における、前景に

対応するオブジェクトは、現実世界における、背景に対応するオブジェクトと、センサとの間を、例えば、図中の左側から右側に水平に移動する。

【0094】センサは、前景に対応するオブジェクトを、背景に対応するオブジェクトと共に撮像する。センサは、撮像した画像を1フレーム単位で出力する。例えば、センサは、1秒間に30フレームから成る画像を出力する。センサの露光時間は、1/30秒とすることができる。露光時間は、センサが入力された光の電荷への変換を開始してから、入力された光の電荷への変換を終了するまでの期間である。以下、露光時間をシャッタ時間とも称する。

【0095】図13は、画素の配置を説明する図である。図13中において、A乃至Iは、個々の画素を示す。画素は、画像に対応する平面上に配置されている。1つの画素に対応する1つの検出素子は、センサ上に配置されている。センサが画像を撮像するとき、1つの検出素子は、画像を構成する1つの画素に対応する画素値を出力する。例えば、検出素子のX方向の位置は、画像上の横方向の位置に対応し、検出素子のY方向の位置は、画像上の縦方向の位置に対応する。

【0096】図14に示すように、例えば、CCDである検出素子は、シャッタ時間に対応する期間、入力された光を電荷に変換して、変換された電荷を蓄積する。電荷の量は、入力された光の強さと、光が入力されている時間にほぼ比例する。検出素子は、シャッタ時間に対応する期間において、入力された光から変換された電荷を、既に蓄積されている電荷に加えていく。すなわち、検出素子は、シャッタ時間に対応する期間、入力される光を積分して、積分された光に対応する量の電荷を蓄積する。検出素子は、時間に対して、積分効果があるとも言える。

【0097】検出素子に蓄積された電荷は、図示せぬ回路により、電圧値に変換され、電圧値は更にデジタルデータなどの画素値に変換されて出力される。従って、センサから出力される個々の画素値は、前景または背景に対応するオブジェクトの空間的に広がりを有するある部分を、シャッタ時間について積分した結果である、1次元の空間に射影された値を有する。

【0098】画像処理装置は、このようなセンサの蓄積の動作により、出力信号に埋もれてしまった有意な情報、例えば、混合比 α を抽出する。

【0099】図15は、動いている前景に対応するオブジェクトと、静止している背景に対応するオブジェクトとを撮像して得られる画像を説明する図である。図15(A)は、動きを伴う前景に対応するオブジェクトと、静止している背景に対応するオブジェクトとを撮像して得られる画像を示している。図15(A)に示す例において、前景に対応するオブジェクトは、画面に対して水平に左から右に動いている。

【0100】図15 (B) は、図15 (A) に示す画像の1つのラインに対応する画素値を時間方向に展開したモデル図である。図15 (B) の横方向は、図15 (A) の空間方向Xに対応している。

【0101】背景領域の画素は、背景の成分、すなわち、背景のオブジェクトに対応する画像の成分のみから、その画素値が構成されている。前景領域の画素は、前景の成分、すなわち、前景のオブジェクトに対応する画像の成分のみから、その画素値が構成されている。

【0102】混合領域の画素は、背景の成分、および前景の成分から、その画素値が構成されている。混合領域は、背景の成分、および前景の成分から、その画素値が構成されているので、歪み領域ともいえる。混合領域は、更に、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域に分類される。

【0103】カバードバックグラウンド領域は、前景領域に対して、前景のオブジェクトの進行方向の前端部に対応する位置の混合領域であり、時間の経過に対応して背景成分が前景に覆い隠される領域をいう。

【0104】これに対して、アンカバードバックグラウンド領域は、前景領域に対して、前景のオブジェクトの進行方向の後端部に対応する位置の混合領域であり、時間の経過に対応して背景成分が現れる領域をいう。

【0105】このように、前景領域、背景領域、またはカバードバックグラウンド領域若しくはアンカバードバックグラウンド領域を含む画像が、領域特定部103、混合比算出部104、および前景背景分離部105に入力画像として入力される。

【0106】図16は、以上のような、背景領域、前景領域、混合領域、カバードバックグラウンド領域、およびアンカバードバックグラウンド領域を説明する図である。図15に示す画像に対応する場合、背景領域は、静止部分であり、前景領域は、動き部分であり、混合領域のカバードバックグラウンド領域は、背景から前景に変化する部分であり、混合領域のアンカバードバックグラウンド領域は、前景から背景に変化する部分である。

【0107】図17は、静止している前景に対応するオブジェクトおよび静止している背景に対応するオブジェクトを撮像した画像における、隣接して1列に並んでいる画素の画素値を時間方向に展開したモデル図である。例えば、隣接して1列に並んでいる画素として、画面の1つのライン上に並んでいる画素を選択することができる。

【0108】図17に示すF01乃至F04の画素値は、静止している前景のオブジェクトに対応する画素の画素値である。図17に示すB01乃至B04の画素値は、静止している背景のオブジェクトに対応する画素の画素値である。

【0109】図17における縦方向は、図中の上から下に向かって時間が経過する。図17中の矩形の上辺の位置は、センサが入力された光の電荷への変換を開始する

時刻に対応し、図17中の矩形の下辺の位置は、センサが入力された光の電荷への変換を終了する時刻に対応する。すなわち、図17中の矩形の上辺から下辺までの距離は、シャッタ時間に対応する。

【0110】以下において、シャッタ時間とフレーム間隔とが同一である場合を例に説明する。

【0111】図17における横方向は、図15で説明した空間方向Xに対応する。より具体的には、図17に示す例において、図17中の”F01”と記載された矩形の左辺から”B04”と記載された矩形の右辺までの距離は、画素のピッチの8倍、すなわち、連続している8つの画素の間隔に対応する。

【0112】前景のオブジェクトおよび背景のオブジェクトが静止している場合、シャッタ時間に対応する期間において、センサに入力される光は変化しない。

【0113】ここで、シャッタ時間に対応する期間を2つ以上の同じ長さの期間に分割する。例えば、仮想分割数を4とすると、図17に示すモデル図は、図18に示すモデルとして表すことができる。仮想分割数は、前景に対応するオブジェクトのシャッタ時間内での動き量vなどに対応して設定される。例えば、4である動き量vに対応して、仮想分割数は、4とされ、シャッタ時間に対応する期間は4つに分割される。

【0114】図中の最も上の行は、シャッタが開いて最初の、分割された期間に対応する。図中の上から2番目の行は、シャッタが開いて2番目の、分割された期間に対応する。図中の上から3番目の行は、シャッタが開いて3番目の、分割された期間に対応する。図中の上から4番目の行は、シャッタが開いて4番目の、分割された期間に対応する。

【0115】以下、動き量vに対応して分割されたシャッタ時間をシャッタ時間/vとも称する。

【0116】前景に対応するオブジェクトが静止しているとき、センサに入力される光は変化しないので、前景の成分F01/vは、画素値F01を仮想分割数で除した値に等しい。同様に、前景に対応するオブジェクトが静止しているとき、前景の成分F02/vは、画素値F02を仮想分割数で除した値に等しく、前景の成分F03/vは、画素値F03を仮想分割数で除した値に等しく、前景の成分F04/vは、画素値F04を仮想分割数で除した値に等しい。

【0117】背景に対応するオブジェクトが静止しているとき、センサに入力される光は変化しないので、背景の成分B01/vは、画素値B01を仮想分割数で除した値に等しい。同様に、背景に対応するオブジェクトが静止しているとき、背景の成分B02/vは、画素値B02を仮想分割数で除した値に等しく、B03/vは、画素値B03を仮想分割数で除した値に等しく、B04/vは、画素値B04を仮想分割数で除した値に等しい。

【0118】すなわち、前景に対応するオブジェクトが静止している場合、シャッタ時間に対応する期間におい

て、センサに入力される前景のオブジェクトに対応する光が変化しないので、シャッタが開いて最初の、シャッタ時間/vに対応する前景の成分F01/vと、シャッタが開いて2番目の、シャッタ時間/vに対応する前景の成分F01/vと、シャッタが開いて3番目の、シャッタ時間/vに対応する前景の成分F01/vと、シャッタが開いて4番目の、シャッタ時間/vに対応する前景の成分F01/vとは、同じ値となる。F02/v乃至F04/vも、F01/vと同様の関係を有する。

【0119】背景に対応するオブジェクトが静止している場合、シャッタ時間に対応する期間において、センサに入力される背景のオブジェクトに対応する光は変化しないので、シャッタが開いて最初の、シャッタ時間/vに対応する背景の成分B01/vと、シャッタが開いて2番目の、シャッタ時間/vに対応する背景の成分B01/vと、シャッタが開いて3番目の、シャッタ時間/vに対応する背景の成分B01/vと、シャッタが開いて4番目の、シャッタ時間/vに対応する背景の成分B01/vとは、同じ値となる。B02/v乃至B04/vも、同様の関係を有する。

【0120】次に、前景に対応するオブジェクトが移動し、背景に対応するオブジェクトが静止している場合について説明する。

【0121】図19は、前景に対応するオブジェクトが図中の右側に向かって移動する場合の、カバードバックグラウンド領域を含む、1つのライン上の画素の画素値を時間方向に展開したモデル図である。図19において、前景の動き量vは、4である。1フレームは短い時間なので、前景に対応するオブジェクトが剛体であり、等速で移動していると仮定することができる。図19において、前景に対応するオブジェクトの画像は、あるフレームを基準として次のフレームにおいて4画素分右側に表示されるように移動する。

【0122】図19において、最も左側の画素乃至左から4番目の画素は、前景領域に属する。図19において、左から5番目乃至左から7番目の画素は、カバードバックグラウンド領域である混合領域に属する。図19において、最も右側の画素は、背景領域に属する。

【0123】前景に対応するオブジェクトが時間の経過と共に背景に対応するオブジェクトを覆い隠すように移動しているので、カバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値に含まれる成分は、シャッタ時間に対応する期間のある時点で、背景の成分から、前景の成分に替わる。

【0124】例えば、図19中に太線枠を付した画素値Mは、式(1)で表される。

【0125】

$$M = B02/v + B02/v + F07/v + F06/v \quad (1)$$

【0126】例えば、左から5番目の画素は、1つのシャッタ時間/vに対応する背景の成分を含み、3つのシャッタ時間/vに対応する前景の成分を含むので、左から5

番目の画素の混合比 α は、1/4である。左から6番目の画素は、2つのシャッタ時間/vに対応する背景の成分を含み、2つのシャッタ時間/vに対応する前景の成分を含むので、左から6番目の画素の混合比 α は、1/2である。左から7番目の画素は、3つのシャッタ時間/vに対応する背景の成分を含み、1つのシャッタ時間/vに対応する前景の成分を含むので、左から7番目の画素の混合比 α は、3/4である。

【0127】前景に対応するオブジェクトが、剛体であり、前景の画像が次のフレームにおいて4画素右側に表示されるように等速で移動すると仮定できるので、例えば、図19中の左から4番目の画素の、シャッタが開いて最初の、シャッタ時間/vの前景の成分F07/vは、図19中の左から5番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分に等しい。同様に、前景の成分F07/vは、図19中の左から6番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分と、図19中の左から7番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分とに、それぞれ等しい。

【0128】前景に対応するオブジェクトが、剛体であり、前景の画像が次のフレームにおいて4画素右側に表示されるように等速で移動すると仮定できるので、例えば、図19中の左から3番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分F06/vは、図19中の左から4番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分に等しい。同様に、前景の成分F06/vは、図19中の左から5番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分と、図19中の左から6番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分とに、それぞれ等しい。

【0129】前景に対応するオブジェクトが、剛体であり、前景の画像が次のフレームにおいて4画素右側に表示されるように等速で移動すると仮定できるので、例えば、図19中の左から2番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分F05/vは、図19中の左から3番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vのに対応する前景の成分に等しい。同様に、前景の成分F05/vは、図19中の左から4番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分と、図19中の左から5番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分とに、それぞれ等しい。

【0130】前景に対応するオブジェクトが、剛体であり、前景の画像が次のフレームにおいて4画素右側に表示されるように等速で移動すると仮定できるので、例えば、図19中の最も左側の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分F04/vは、図19中の左から2番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャ

ッタ時間/vに対応する前景の成分に等しい。同様に、前景の成分F04/vは、図19中の左から3番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分と、図19中の左から4番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分とに、それぞれ等しい。

【0131】動いているオブジェクトに対応する前景の領域は、このように動きボケを含むので、歪み領域とも言える。

【0132】図20は、前景が図中の右側に向かって移動する場合の、アンカーバードバックグラウンド領域を含む、1つのライン上の画素の画素値を時間方向に展開したモデル図である。図20において、前景の動き量vは、4である。1フレームは短い時間なので、前景に対応するオブジェクトが剛体であり、等速で移動していると仮定することができる。図20において、前景に対応するオブジェクトの画像は、あるフレームを基準として次のフレームにおいて4画素分右側に移動する。

【0133】図20において、最も左側の画素乃至左から4番目の画素は、背景領域に属する。図20において、左から5番目乃至左から7番目の画素は、アンカーバードバックグラウンドである混合領域に属する。図20において、最も右側の画素は、前景領域に属する。

【0134】背景に対応するオブジェクトを覆っていた前景に対応するオブジェクトが時間の経過と共に背景に

$$M = \alpha \cdot B + \sum_i F_i / v$$

ここで、 α は、混合比である。Bは、背景の画素値であり、 F_i/v は、前景の成分である。

【0140】前景に対応するオブジェクトが剛体であり、等速で動くと仮定でき、かつ、動き量vが4であるので、例えば、図20中の左から5番目の画素の、シャッタが開いて最初の、シャッタ時間/vの前景の成分F01/vは、図20中の左から6番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分に等しい。同様に、F01/vは、図20中の左から7番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分と、図20中の左から8番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分とに、それぞれ等しい。

【0141】前景に対応するオブジェクトが剛体であり、等速で動くと仮定でき、かつ、仮想分割数が4であるので、例えば、図20中の左から6番目の画素の、シャッタが開いて最初の、シャッタ時間/vの前景の成分F02/vは、図20中の左から7番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分に等しい。同様に、前景の成分F02/vは、図20中の左から8番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分に等しい。

【0142】前景に対応するオブジェクトが剛体であ

対応するオブジェクトの前から取り除かれるように移動しているので、アンカーバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値に含まれる成分は、シャッタ時間に対応する期間のある時点で、前景の成分から、背景の成分に替わる。

【0135】例えば、図20中に太線枠を付した画素値M'は、式(2)で表される。

【0136】

$$M' = F02/v + F01/v + B26/v + B26/v \quad (2)$$

【0137】例えば、左から5番目の画素は、3つのシャッタ時間/vに対応する背景の成分を含み、1つのシャッタ時間/vに対応する前景の成分を含むので、左から5番目の画素の混合比 α は、3/4である。左から6番目の画素は、2つのシャッタ時間/vに対応する背景の成分を含み、2つのシャッタ時間/vに対応する前景の成分を含むので、左から6番目の画素の混合比 α は、1/2である。左から7番目の画素は、1つのシャッタ時間/vに対応する背景の成分を含み、3つのシャッタ時間/vに対応する前景の成分を含むので、左から7番目の画素の混合比 α は、1/4である。

【0138】式(1)および式(2)をより一般化すると、画素値Mは、式(3)で表される。

【0139】

【数1】

(3)

り、等速で動くと仮定でき、かつ、動き量vが4であるので、例えば、図20中の左から7番目の画素の、シャッタが開いて最初の、シャッタ時間/vの前景の成分F03/vは、図20中の左から8番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vに対応する前景の成分に等しい。

【0143】図18乃至図20の説明において、仮想分割数は、4であるとして説明したが、仮想分割数は、動き量vに対応する。動き量vは、一般に、前景に対応するオブジェクトの移動速度に対応する。例えば、前景に対応するオブジェクトが、あるフレームを基準として次のフレームにおいて4画素分右側に表示されるように移動しているとき、動き量vは、4とされる。動き量vに対応し、仮想分割数は、4とされる。同様に、例えば、前景に対応するオブジェクトが、あるフレームを基準として次のフレームにおいて6画素分左側に表示されるように移動しているとき、動き量vは、6とされ、仮想分割数は、6とされる。

【0144】図21および図22に、以上で説明した、前景領域、背景領域、カーバードバックグラウンド領域若しくはアンカーバードバックグラウンド領域から成る混合領域と、分割されたシャッタ時間に対応する前景の成分および背景の成分との関係を示す。

【0145】図21は、静止している背景の前を移動しているオブジェクトに対応する前景を含む画像から、前景領域、背景領域、および混合領域の画素を抽出した例を示す。図21に示す例において、前景に対応するオブジェクトは、画面に対して水平に移動している。

【0146】フレーム#n+1は、フレーム#nの次のフレームであり、フレーム#n+2は、フレーム#n+1の次のフレームである。

【0147】フレーム#n乃至フレーム#n+2のいずれかから抽出した、前景領域、背景領域、および混合領域の画素を抽出して、動き量vを4として、抽出された画素の画素値を時間方向に展開したモデルを図22に示す。

【0148】前景領域の画素値は、前景に対応するオブジェクトが移動するので、シャッタ時間/vの期間に対応する、4つの異なる前景の成分から構成される。例えば、図22に示す前景領域の画素のうち最も左側に位置する画素は、F01/v、F02/v、F03/v、およびF04/vから構成される。すなわち、前景領域の画素は、動きボケを含んでいる。

【0149】背景に対応するオブジェクトが静止しているので、シャッタ時間に対応する期間において、センサに入力される背景に対応する光は変化しない。この場合、背景領域の画素値は、動きボケを含まない。

【0150】カバードバックグラウンド領域若しくはアンカバードバックグラウンド領域から成る混合領域に属する画素の画素値は、前景の成分と、背景の成分とから構成される。

【0151】次に、オブジェクトに対応する画像が動いているとき、複数のフレームにおける、隣接して1列に並んでいる画素であって、フレーム上で同一の位置の画素の画素値を時間方向に展開したモデルについて説明する。例えば、オブジェクトに対応する画像が画面に対して水平に動いているとき、隣接して1列に並んでいる画素として、画面の1つのライン上に並んでいる画素を選択することができる。

【0152】図23は、静止している背景に対応するオブジェクトを撮像した画像の3つのフレームの、隣接して1列に並んでいる画素であって、フレーム上で同一の位置の画素の画素値を時間方向に展開したモデル図である。フレーム#nは、フレーム#n-1の次のフレームであり、フレーム#n+1は、フレーム#nの次のフレームである。他のフレームも同様に称する。

【0153】図23に示すB01乃至B12の画素値は、静止している背景のオブジェクトに対応する画素の画素値である。背景に対応するオブジェクトが静止しているので、フレーム#n-1乃至フレーム#n+1において、対応する画素の画素値は、変化しない。例えば、フレーム#n-1におけるB05の画素値を有する画素の位置に対応する、フレーム#nにおける画素、およびフレーム#n+1における画素は、それぞれ、B05の画素値を有する。

【0154】図24は、静止している背景に対応するオブジェクトと共に図中の右側に移動する前景に対応するオブジェクトを撮像した画像の3つのフレームの、隣接して1列に並んでいる画素であって、フレーム上で同一の位置の画素の画素値を時間方向に展開したモデル図である。図24に示すモデルは、カバードバックグラウンド領域を含む。

【0155】図24において、前景に対応するオブジェクトが、剛体であり、等速で移動すると仮定でき、前景の画像が次のフレームにおいて4画素右側に表示されるよう移動するので、前景の動き量vは、4であり、仮想分割数は、4である。

【0156】例えば、図24中のフレーム#n-1の最も左側の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分は、F12/vとなり、図24中の左から2番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F12/vとなる。図24中の左から3番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分、および図24中の左から4番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F12/vとなる。

【0157】図24中のフレーム#n-1の最も左側の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F11/vとなり、図24中の左から2番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F11/vとなる。図24中の左から3番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F11/vとなる。

【0158】図24中のフレーム#n-1の最も左側の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F10/vとなり、図24中の左から2番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F10/vとなる。図24中のフレーム#n-1の最も左側の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F09/vとなる。

【0159】背景に対応するオブジェクトが静止しているので、図24中のフレーム#n-1の左から2番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの背景の成分は、B01/vとなる。図24中のフレーム#n-1の左から3番目の画素の、シャッタが開いて最初および2番目のシャッタ時間/vの背景の成分は、B02/vとなる。図24中のフレーム#n-1の左から4番目の画素の、シャッタが開いて最初乃至3番目のシャッタ時間/vの背景の成分は、B03/vとなる。

【0160】図24中のフレーム#n-1において、最も左側の画素は、前景領域に属し、左側から2番目乃至4番目の画素は、カバードバックグラウンド領域である混合領域に属する。

【0161】図24中のフレーム#n-1の左から5番目の画素乃至12番目の画素は、背景領域に属し、その画素

値は、それぞれ、B04乃至B11となる。

【0162】図24中のフレーム#nの左から1番目の画素乃至5番目の画素は、前景領域に属する。フレーム#nの前景領域における、シャッタ時間/vの前景の成分は、F05/v乃至F12/vのいずれかである。

【0163】前景に対応するオブジェクトが、剛体であり、等速で移動すると仮定でき、前景の画像が次のフレームにおいて4画素右側に表示されるように移動するので、図24中のフレーム#nの左から5番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分は、F12/vとなり、図24中の左から6番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F12/vとなる。図24中の左から7番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分、および図24中の左から8番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F12/vとなる。

【0164】図24中のフレーム#nの左から5番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F11/vとなり、図24中の左から6番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F11/vとなる。図24中の左から7番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F11/vとなる。

【0165】図24中のフレーム#nの左から5番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F10/vとなり、図24中の左から6番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F10/vとなる。図24中のフレーム#nの左から5番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F09/vとなる。

【0166】背景に対応するオブジェクトが静止しているので、図24中のフレーム#nの左から6番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの背景の成分は、B05/vとなる。図24中のフレーム#nの左から7番目の画素の、シャッタが開いて最初および2番目のシャッタ時間/vの背景の成分は、B06/vとなる。図24中のフレーム#nの左から8番目の画素の、シャッタが開いて最初乃至3番目の、シャッタ時間/vの背景の成分は、B07/vとなる。

【0167】図24中のフレーム#nにおいて、左側から6番目乃至8番目の画素は、カバードバックグラウンド領域である混合領域に属する。

【0168】図24中のフレーム#nの左から9番目の画素乃至12番目の画素は、背景領域に属し、画素値は、それぞれ、B08乃至B11となる。

【0169】図24中のフレーム#n+1の左から1番目の画素乃至9番目の画素は、前景領域に属する。フレーム#n+1の前景領域における、シャッタ時間/vの前景の成分は、F01/v乃至F12/vのいずれかである。

【0170】前景に対応するオブジェクトが、剛体であり、等速で移動すると仮定でき、前景の画像が次のフレームにおいて4画素右側に表示されるように移動するので、図24中のフレーム#n+1の左から9番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分は、F12/vとなり、図24中の左から10番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F12/vとなる。図24中の左から11番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分、および図24中の左から12番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F12/vとなる。

【0171】図24中のフレーム#n+1の左から9番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの期間の前景の成分は、F11/vとなり、図24中の左から10番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F11/vとなる。図24中の左から11番目の画素の、シャッタが開いて4番目の、シャッタ時間/vの前景の成分は、F11/vとなる。

【0172】図24中のフレーム#n+1の左から9番目の画素の、シャッタが開いて3番目の、シャッタ時間/vの前景の成分は、F10/vとなり、図24中の左から10番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F10/vとなる。図24中のフレーム#n+1の左から9番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F09/vとなる。

【0173】背景に対応するオブジェクトが静止しているので、図24中のフレーム#n+1の左から10番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの背景の成分は、B09/vとなる。図24中のフレーム#n+1の左から11番目の画素の、シャッタが開いて最初および2番目のシャッタ時間/vの背景の成分は、B10/vとなる。図24中のフレーム#n+1の左から12番目の画素の、シャッタが開いて最初乃至3番目の、シャッタ時間/vの背景の成分は、B11/vとなる。

【0174】図24中のフレーム#n+1において、左側から10番目乃至12番目の画素は、カバードバックグラウンド領域である混合領域に対応する。

【0175】図25は、図24に示す画素値から前景の成分を抽出した画像のモデル図である。

【0176】図26は、静止している背景と共に図中の右側に移動するオブジェクトに対応する前景を撮像した画像の3つのフレームの、隣接して1列に並んでいる画素であって、フレーム上で同一の位置の画素の画素値を時間方向に展開したモデル図である。図26において、アンカバードバックグラウンド領域が含まれている。

【0177】図26において、前景に対応するオブジェクトは、剛体であり、かつ等速で移動していると仮定できる。前景に対応するオブジェクトが、次のフレームにおいて4画素分右側に表示されるように移動しているの

で、動き量vは、4である。

【0178】例えば、図26中のフレーム#n-1の最も左側の画素の、シャッタが開いて最初の、シャッタ時間/vの前景の成分は、F13/vとなり、図26中の左から2番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F13/vとなる。図26中の左から3番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分、および図26中の左から4番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F13/vとなる。

【0179】図26中のフレーム#n-1の左から2番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分は、F14/vとなり、図26中の左から3番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F14/vとなる。図26中の左から3番目の画素の、シャッタが開いて最初の、シャッタ時間/vの前景の成分は、F15/vとなる。

【0180】背景に対応するオブジェクトが静止しているので、図26中のフレーム#n-1の最も左側の画素の、シャッタが開いて2番目乃至4番目の、シャッタ時間/vの背景の成分は、B25/vとなる。図26中のフレーム#n-1の左から2番目の画素の、シャッタが開いて3番目および4番目の、シャッタ時間/vの背景の成分は、B26/vとなる。図26中のフレーム#n-1の左から3番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの背景の成分は、B27/vとなる。

【0181】図26中のフレーム#n-1において、最も左側の画素乃至3番目の画素は、アンカバードバックグラウンド領域である混合領域に属する。

【0182】図26中のフレーム#n-1の左から4番目の画素乃至12番目の画素は、前景領域に属する。フレームの前景の成分は、F13/v乃至F24/vのいずれかである。

【0183】図26中のフレーム#nの最も左側の画素乃至左から4番目の画素は、背景領域に属し、画素値は、それぞれ、B25乃至B28となる。

【0184】前景に対応するオブジェクトが、剛体であり、等速で移動すると仮定でき、前景の画像が次のフレームにおいて4画素右側に表示されるように移動するので、図26中のフレーム#nの左から5番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分は、F13/vとなり、図26中の左から6番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F13/vとなる。図26中の左から7番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分、および図26中の左から8番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F13/vとなる。

【0185】図26中のフレーム#nの左から6番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分は、F14/vとなり、図26中の左から7番目の画素

の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F14/vとなる。図26中の左から8番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分は、F15/vとなる。

【0186】背景に対応するオブジェクトが静止しているので、図26中のフレーム#nの左から5番目の画素の、シャッタが開いて2番目乃至4番目のシャッタ時間/vの背景の成分は、B29/vとなる。図26中のフレーム#nの左から6番目の画素の、シャッタが開いて3番目および4番目のシャッタ時間/vの背景の成分は、B30/vとなる。図26中のフレーム#nの左から7番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの背景の成分は、B31/vとなる。

【0187】図26中のフレーム#nにおいて、左から5番目の画素乃至7番目の画素は、アンカバードバックグラウンド領域である混合領域に属する。

【0188】図26中のフレーム#nの左から8番目の画素乃至12番目の画素は、前景領域に属する。フレーム#nの前景領域における、シャッタ時間/vの期間に対応する値は、F13/v乃至F20/vのいずれかである。

【0189】図26中のフレーム#n+1の最も左側の画素乃至左から8番目の画素は、背景領域に属し、画素値は、それぞれ、B25乃至B32となる。

【0190】前景に対応するオブジェクトが、剛体であり、等速で移動すると仮定でき、前景の画像が次のフレームにおいて4画素右側に表示されるように移動するので、図26中のフレーム#n+1の左から9番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分は、F13/vとなり、図26中の左から10番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F13/vとなる。図26中の左から11番目の画素の、シャッタが開いて3番目のシャッタ時間/vの前景の成分、および図26中の左から12番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの前景の成分は、F13/vとなる。

【0191】図26中のフレーム#n+1の左から10番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分は、F14/vとなり、図26中の左から11番目の画素の、シャッタが開いて2番目のシャッタ時間/vの前景の成分も、F14/vとなる。図26中の左から12番目の画素の、シャッタが開いて最初のシャッタ時間/vの前景の成分は、F15/vとなる。

【0192】背景に対応するオブジェクトが静止しているので、図26中のフレーム#n+1の左から9番目の画素の、シャッタが開いて2番目乃至4番目の、シャッタ時間/vの背景の成分は、B33/vとなる。図26中のフレーム#n+1の左から10番目の画素の、シャッタが開いて3番目および4番目のシャッタ時間/vの背景の成分は、B34/vとなる。図26中のフレーム#n+1の左から11番目の画素の、シャッタが開いて4番目のシャッタ時間/vの

背景の成分は、 $B35/v$ となる。

【0193】図26中のフレーム#n+1において、左から9番目の画素乃至11番目の画素は、アンカーバードバックグラウンド領域である混合領域に属する。

【0194】図26中のフレーム#n+1の左から12番目の画素は、前景領域に属する。フレーム#n+1の前景領域における、シャッタ時間/vの前景の成分は、 $F13/v$ 乃至 $F16/v$ のいずれかである。

【0195】図27は、図26に示す画素値から前景の成分を抽出した画像のモデル図である。

【0196】図28は、前景領域、背景領域、カーバードバックグラウンド領域、およびアンカーバードバックグラウンド領域に属する画素毎に分割された画像と、画素の画素値を時間方向に展開したモデル図との対応を示す図である。

【0197】図28に示すように、領域特定部103は、入力画像の前景領域、背景領域、カーバードバックグラウンド領域、およびアンカーバードバックグラウンド領域を特定する。

【0198】図29は、前景領域の画像、背景領域の画像、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カーバードバックグラウンド領域の背景の成分、アンカーバードバックグラウンド領域の前景の成分、およびアンカーバードバックグラウンド領域の背景の成分に分離された入力画像と、画素の画素値を時間方向に展開したモデル図との対応を示す図である。

【0199】図29に示すように、入力画像は、領域特定部103により、前景領域、背景領域、カーバードバックグラウンド領域、およびアンカーバードバックグラウンド領域を特定される。入力画像は、前景背景分離部105により、特定された前景領域、背景領域、カーバードバックグラウンド領域、およびアンカーバードバックグラウンド領域、および混合比算出部104により検出された混合比 α を基に、前景領域の画像、カーバードバックグラウンド領域の前景の成分、およびアンカーバードバックグラウンド領域の前景の成分からなる前景成分画像、並びに背景領域の画像、カーバードバックグラウンド領域の背景の成分、およびアンカーバードバックグラウンド領域の背景の成分からなる背景成分画像に分離される。

【0200】分離された前景成分画像、および背景成分画像は、それぞれの画像毎に、処理される。

【0201】前景背景分離部105は、入力画像を、領域情報および混合比 α を基に、前景領域の画像、背景領域の画像、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、およびアンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に分離するようにしてもよい。

【0202】図30は、前景領域、背景領域、および混合領域に分割された画像の例を示す図である。領域特定

部103は、入力画像の、前景領域、背景領域、および混合領域を特定する。画像処理装置は、前景領域、背景領域、および混合領域を示す領域情報を基に、入力画像を、前景領域の画像、背景領域の画像、および混合領域の画像に分割することができる。

【0203】図31に示すように、前景背景分離部105は、領域特定部103から供給された領域情報、および混合比算出部104から供給された混合比 α を基に、混合領域の画像を、混合領域の前景成分画像および混合領域の背景成分画像に分離する。

【0204】図32に示すように、分離された背景成分画像は、混合領域の画素値が補正され、分離された前景成分画像は、動きボケが除去される。

【0205】図33に示すように、入力画像は、領域に分割され、前景の成分と背景の成分とに分離される。分離された入力画像は、前景成分画像および背景成分画像に合成される。

【0206】前景成分画像に含まれる動きボケは、除去される。背景成分画像は、混合領域に対応する画素値が補正される。

【0207】動きボケが除去された前景成分画像、および補正された背景成分画像は、個々に処理される。

【0208】図34は、本発明に係る画像処理装置の画像の処理を説明するフローチャートである。

【0209】ステップS101において、領域特定部103は、動き検出部102から供給された動きベクトルおよびその位置情報、並びに入力画像を基に、入力画像の前景領域、背景領域、カーバードバックグラウンド領域、およびアンカーバードバックグラウンド領域を特定する。領域特定の処理の詳細は、後述する。

【0210】ステップS102において、混合比算出部104は、領域特定部103から供給された領域情報および入力画像を基に、混合比 α を算出する。混合比算出部104の混合比 α を算出する処理の詳細は、後述する。

【0211】ステップS103において、前景背景分離部105は、領域特定部103から供給された領域情報、および混合比算出部104から供給された混合比 α を基に、入力画像を、前景の成分からなる前景成分画像、および背景の成分からなる背景成分画像に分離する。前景背景分離部105の画像の分離の処理の詳細は、後述する。

【0212】ステップS104において、動きボケ除去部106は、動き検出部102から供給された動きベクトルおよびその位置情報、並びに領域特定部103から供給された領域情報を基に、前景背景分離部105から供給された前景成分画像の動きボケを除去する。

【0213】ステップS105において、補正部107は、前景背景分離部105から供給された背景成分画像の混合領域に対応する画素値を補正する。

【0214】ステップS106において、動きボケ除去画像処理部108は、動きボケが除去された前景成分画像、および補正された背景成分画像毎に、画像の処理を実行して、処理は終了する。動きボケ除去画像処理部108が実行する画像処理の詳細は、後述する。

【0215】このように、本発明に係る画像処理装置は、入力画像を、前景成分画像および背景成分画像に分離し、前景成分画像から動きボケを除去して、動きボケが除去された前景成分画像、および背景成分画像毎に画像処理を実行する。

【0216】以下、領域特定部103、混合比算出部104、前景背景分離部105、動きボケ除去部106、および動きボケ除去画像処理部108のそれぞれの構成について説明する。

【0217】図35は、領域特定部103の構成の一例を示すブロック図である。図35に構成を示す領域特定部103は、動きベクトルを利用しない。フレームメモリ201は、入力された画像をフレーム単位で記憶する。フレームメモリ201は、処理の対象がフレーム#nであるとき、フレーム#nの2つ前のフレームであるフレーム#n-2、フレーム#nの1つ前のフレームであるフレーム#n-1、フレーム#n、フレーム#nの1つ後のフレームであるフレーム#n+1、およびフレーム#nの2つ後のフレームであるフレーム#n+2を記憶する。

【0218】静動判定部202-1は、フレーム#nの領域特定の対象である画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n+2の画素の画素値、およびフレーム#nの領域特定の対象である画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n+1の画素の画素値をフレームメモリ201から読み出して、読み出した画素値の差の絶対値を算出する。静動判定部202-1は、フレーム#n+2の画素値とフレーム#n+1の画素値との差の絶対値が、予め設定している閾値Thより大きいか否かを判定し、差の絶対値が閾値Thより大きいと判定された場合、動きを示す静動判定を領域判定部203-1に供給する。フレーム#n+2の画素の画素値とフレーム#n+1の画素の画素値との差の絶対値が閾値Th以下であると判定された場合、静動判定部202-1は、静止を示す静動判定を領域判定部203-1に供給する。

【0219】静動判定部202-2は、フレーム#nの領域特定の対象である画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n+1の画素の画素値、およびフレーム#nの対象となる画素の画素値をフレームメモリ201から読み出して、画素値の差の絶対値を算出する。静動判定部202-2は、フレーム#n+1の画素値とフレーム#nの画素値との差の絶対値が、予め設定している閾値Thより大きいか否かを判定し、画素値の差の絶対値が、閾値Thより大きいと判定された場合、動きを示す静動判定を領域判定部203-1および領域判定部203-2に供給する。フレーム#n+1の画素の画素値とフレーム#nの画素の

画素値との差の絶対値が、閾値Th以下であると判定された場合、静動判定部202-2は、静止を示す静動判定を領域判定部203-1および領域判定部203-2に供給する。

【0220】静動判定部202-3は、フレーム#nの領域特定の対象である画素の画素値、およびフレーム#nの領域特定の対象である画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n-1の画素の画素値をフレームメモリ201から読み出して、画素値の差の絶対値を算出する。静動判定部202-3は、フレーム#nの画素値とフレーム#n-1の画素値との差の絶対値が、予め設定している閾値Thより大きいか否かを判定し、画素値の差の絶対値が、閾値Thより大きいと判定された場合、動きを示す静動判定を領域判定部203-2および領域判定部203-3に供給する。フレーム#nの画素の画素値とフレーム#n-1の画素の画素値との差の絶対値が、閾値Th以下であると判定された場合、静動判定部202-3は、静止を示す静動判定を領域判定部203-2および領域判定部203-3に供給する。

【0221】静動判定部202-4は、フレーム#nの領域特定の対象である画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n-1の画素の画素値、およびフレーム#nの領域特定の対象である画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n-2の画素の画素値をフレームメモリ201から読み出して、画素値の差の絶対値を算出する。静動判定部202-4は、フレーム#n-1の画素値とフレーム#n-2の画素値との差の絶対値が、予め設定している閾値Thより大きいか否かを判定し、画素値の差の絶対値が、閾値Thより大きいと判定された場合、動きを示す静動判定を領域判定部203-3に供給する。フレーム#n-1の画素の画素値とフレーム#n-2の画素の画素値との差の絶対値が、閾値Th以下であると判定された場合、静動判定部202-4は、静止を示す静動判定を領域判定部203-3に供給する。

【0222】領域判定部203-1は、静動判定部202-1から供給された静動判定が静止を示し、かつ、静動判定部202-2から供給された静動判定が動きを示しているとき、フレーム#nにおける領域特定の対象である画素がアンカーバードバックグラウンド領域に属すると判定し、領域の判定される画素に対応するアンカーバードバックグラウンド領域判定フラグに、アンカーバードバックグラウンド領域に属することを示す“1”を設定する。

【0223】領域判定部203-1は、静動判定部202-1から供給された静動判定が動きを示すか、または、静動判定部202-2から供給された静動判定が静止を示しているとき、フレーム#nにおける領域特定の対象である画素がアンカーバードバックグラウンド領域に属しないと判定し、領域の判定される画素に対応するアンカーバードバックグラウンド領域判定フラグに、アンカーバ

ードバックグラウンド領域に属しないことを示す”0”を設定する。

【0224】領域判定部203-1は、このように”1”または”0”が設定されたアンカーバードバックグラウンド領域判定フラグを判定フラグ格納フレームメモリ204に供給する。

【0225】領域判定部203-2は、静動判定部202-2から供給された静動判定が静止を示し、かつ、静動判定部202-3から供給された静動判定が静止を示しているとき、フレーム#nにおける領域特定の対象である画素が静止領域に属すると判定し、領域の判定される画素に対応する静止領域判定フラグに、静止領域に属することを示す”1”を設定する。

【0226】領域判定部203-2は、静動判定部202-2から供給された静動判定が動きを示すか、または、静動判定部202-3から供給された静動判定が動きを示しているとき、フレーム#nにおける領域特定の対象である画素が静止領域に属しないと判定し、領域の判定される画素に対応する静止領域判定フラグに、静止領域に属することを示す”0”を設定する。

【0227】領域判定部203-2は、このように”1”または”0”が設定された静止領域判定フラグを判定フラグ格納フレームメモリ204に供給する。

【0228】領域判定部203-2は、静動判定部202-2から供給された静動判定が動きを示し、かつ、静動判定部202-3から供給された静動判定が動きを示しているとき、フレーム#nにおける領域特定の対象である画素が動き領域に属すると判定し、領域の判定される画素に対応する動き領域判定フラグに、動き領域に属することを示す”1”を設定する。

【0229】領域判定部203-2は、静動判定部202-2から供給された静動判定が静止を示すか、または、静動判定部202-3から供給された静動判定が静止を示しているとき、フレーム#nにおける領域特定の対象である画素が動き領域に属しないと判定し、領域の判定される画素に対応する動き領域判定フラグに、動き領域に属することを示す”0”を設定する。

【0230】領域判定部203-2は、このように”1”または”0”が設定された動き領域判定フラグを判定フラグ格納フレームメモリ204に供給する。

【0231】領域判定部203-3は、静動判定部202-3から供給された静動判定が動きを示し、かつ、静動判定部202-4から供給された静動判定が静止を示しているとき、フレーム#nにおける領域特定の対象である画素がカーバードバックグラウンド領域に属すると判定し、領域の判定される画素に対応するカーバードバックグラウンド領域判定フラグに、カーバードバックグラウンド領域に属することを示す”1”を設定する。

【0232】領域判定部203-3は、静動判定部202-3から供給された静動判定が静止を示すか、また

は、静動判定部202-4から供給された静動判定が動きを示しているとき、フレーム#nにおける領域特定の対象である画素がカーバードバックグラウンド領域に属しないと判定し、領域の判定される画素に対応するカーバードバックグラウンド領域判定フラグに、カーバードバックグラウンド領域に属することを示す”0”を設定する。

【0233】領域判定部203-3は、このように”1”または”0”が設定されたカーバードバックグラウンド領域判定フラグを判定フラグ格納フレームメモリ204に供給する。

【0234】判定フラグ格納フレームメモリ204は、領域判定部203-1から供給されたアンカーバードバックグラウンド領域判定フラグ、領域判定部203-2から供給された静止領域判定フラグ、領域判定部203-2から供給された動き領域判定フラグ、および領域判定部203-3から供給されたカーバードバックグラウンド領域判定フラグをそれぞれ記憶する。

【0235】判定フラグ格納フレームメモリ204は、記憶しているアンカーバードバックグラウンド領域判定フラグ、静止領域判定フラグ、動き領域判定フラグ、およびカーバードバックグラウンド領域判定フラグを合成部205に供給する。合成部205は、判定フラグ格納フレームメモリ204から供給された、アンカーバードバックグラウンド領域判定フラグ、静止領域判定フラグ、動き領域判定フラグ、およびカーバードバックグラウンド領域判定フラグを基に、各画素が、アンカーバードバックグラウンド領域、静止領域、動き領域、およびカーバードバックグラウンド領域のいずれかに属することを示す領域情報を生成し、判定フラグ格納フレームメモリ206に供給する。

【0236】判定フラグ格納フレームメモリ206は、合成部205から供給された領域情報を記憶すると共に、記憶している領域情報を出力する。

【0237】次に、領域特定部103の処理の例を図3-6乃至図4-0を参照して説明する。

【0238】前景に対応するオブジェクトが移動しているとき、オブジェクトに対応する画像の画面上の位置は、フレーム毎に変化する。図3-6に示すように、フレーム#nにおいて、Yn(x,y)で示される位置に位置するオブジェクトに対応する画像は、次のフレームであるフレーム#n+1において、Yn+1(x,y)に位置する。

【0239】前景のオブジェクトに対応する画像の動き方向に隣接して1列に並ぶ画素の画素値を時間方向に展開したモデル図を図3-7に示す。例えば、前景のオブジェクトに対応する画像の動き方向が画面に対して水平であるとき、図3-7におけるモデル図は、1つのライン上の隣接する画素の画素値を時間方向に展開したモデルを示す。

【0240】図3-7において、フレーム#nにおけるラインは、フレーム#n+1におけるラインと同一である。

【0241】フレーム#nにおいて、左から2番目の画素乃至13番目の画素に含まれているオブジェクトに対応する前景の成分は、フレーム#n+1において、左から6番目乃至17番目の画素に含まれる。

【0242】フレーム#nにおいて、カバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から11番目乃至13番目の画素であり、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から2番目乃至4番目の画素である。フレーム#n+1において、カバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から15番目乃至17番目の画素であり、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から6番目乃至8番目の画素である。

【0243】図37に示す例において、フレーム#nに含まれる前景の成分が、フレーム#n+1において4画素移動しているので、動き量vは、4である。仮想分割数は、動き量vに対応し、4である。

【0244】次に、注目しているフレームの前後における混合領域に属する画素の画素値の変化について説明する。

【0245】図38に示す、背景が静止し、前景の動き量vが4であるフレーム#nにおいて、カバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から15番目乃至17番目の画素である。動き量vが4であるので、1つ前のフレーム#n-1において、左から15番目乃至17番目の画素は、背景の成分のみを含み、背景領域に属する。また、更に1つ前のフレーム#n-2において、左から15番目乃至17番目の画素は、背景の成分のみを含み、背景領域に属する。

【0246】ここで、背景に対応するオブジェクトが静止しているので、フレーム#n-1の左から15番目の画素の画素値は、フレーム#n-2の左から15番目の画素の画素値から変化しない。同様に、フレーム#n-1の左から16番目の画素の画素値は、フレーム#n-2の左から16番目の画素の画素値から変化せず、フレーム#n-1の左から17番目の画素の画素値は、フレーム#n-2の左から17番目の画素の画素値から変化しない。

【0247】すなわち、フレーム#nにおけるカバードバックグラウンド領域に属する画素に対応する、フレーム#n-1およびフレーム#n-2の画素は、背景の成分のみから成り、画素値が変化しないので、その差の絶対値は、ほぼ0の値となる。従って、フレーム#nにおける混合領域に属する画素に対応する、フレーム#n-1およびフレーム#n-2の画素に対する静動判定は、静動判定部202-4により、静止と判定される。

【0248】フレーム#nにおけるカバードバックグラウンド領域に属する画素は、前景の成分を含むので、フレーム#n-1における背景の成分のみから成る場合と、画素値が異なる。従って、フレーム#nにおける混合領域に属する画素、および対応するフレーム#n-1の画素に対する静動判定は、静動判定部202-3により、動きと判定

される。

【0249】このように、領域判定部203-3は、静動判定部202-3から動きを示す静動判定の結果が供給され、静動判定部202-4から静止を示す静動判定の結果が供給されたとき、対応する画素がカバードバックグラウンド領域に属すると判定する。

【0250】図39に示す、背景が静止し、前景の動き量vが4であるフレーム#nにおいて、アンカバードバックグラウンド領域に含まれる画素は、左から2番目乃至4番目の画素である。動き量vが4であるので、1つ後のフレーム#n+1において、左から2番目乃至4番目の画素は、背景の成分のみを含み、背景領域に属する。また、更に1つ後のフレーム#n+2において、左から2番目乃至4番目の画素は、背景の成分のみを含み、背景領域に属する。

【0251】ここで、背景に対応するオブジェクトが静止しているので、フレーム#n+2の左から2番目の画素の画素値は、フレーム#n+1の左から2番目の画素の画素値から変化しない。同様に、フレーム#n+2の左から3番目の画素の画素値は、フレーム#n+1の左から3番目の画素の画素値から変化せず、フレーム#n+2の左から4番目の画素の画素値は、フレーム#n+1の左から4番目の画素の画素値から変化しない。

【0252】すなわち、フレーム#nにおけるアンカバードバックグラウンド領域に属する画素に対応する、フレーム#n+1およびフレーム#n+2の画素は、背景の成分のみから成り、画素値が変化しないので、その差の絶対値は、ほぼ0の値となる。従って、フレーム#nにおける混合領域に属する画素に対応する、フレーム#n+1およびフレーム#n+2の画素に対する静動判定は、静動判定部202-1により、静止と判定される。

【0253】フレーム#nにおけるアンカバードバックグラウンド領域に属する画素は、前景の成分を含むので、フレーム#n+1における背景の成分のみから成る場合と、画素値が異なる。従って、フレーム#nにおける混合領域に属する画素、および対応するフレーム#n+1の画素に対する静動判定は、静動判定部202-2により、動きと判定される。

【0254】このように、領域判定部203-1は、静動判定部202-2から動きを示す静動判定の結果が供給され、静動判定部202-1から静止を示す静動判定の結果が供給されたとき、対応する画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると判定する。

【0255】図40は、フレーム#nにおける領域特定部103の判定条件を示す図である。フレーム#nの判定の対象となる画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n-2の画素と、フレーム#nの判定の対象となる画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n-1の画素とが静止と判定され、フレーム#nの判定の対象となる画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n-1の画

素と、フレーム#nの画素とが動きと判定されたとき、領域特定部103は、フレーム#nの判定の対象となる画素がカバードバックグラウンド領域に属すると判定する。

【0256】フレーム#nの判定の対象となる画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n-1の画素と、フレーム#nの画素とが静止と判定され、フレーム#nの画素と、フレーム#nの判定の対象となる画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n+1の画素とが静止と判定されたとき、領域特定部103は、フレーム#nの判定の対象となる画素が静止領域に属すると判定する。

【0257】フレーム#nの判定の対象となる画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n-1の画素と、フレーム#nの画素とが動きと判定され、フレーム#nの画素と、フレーム#nの判定の対象となる画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n+1の画素とが動きと判定されたとき、領域特定部103は、フレーム#nの判定の対象となる画素が動き領域に属すると判定する。

【0258】フレーム#nの画素と、フレーム#nの判定の対象となる画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n+1の画素とが動きと判定され、フレーム#nの判定の対象となる画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n+1の画素と、フレーム#nの判定の対象となる画素の画像上の位置と同一の位置にあるフレーム#n+2の画素とが静止と判定されたとき、領域特定部103は、フレーム#nの判定の対象となる画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると判定する。

【0259】図41は、領域特定部103の領域の特定の結果の例を示す図である。図41(A)において、カバードバックグラウンド領域に属すると判定された画素は、白で表示されている。図41(B)において、アンカバードバックグラウンド領域に属すると判定された画素は、白で表示されている。

【0260】図41(C)において、動き領域に属すると判定された画素は、白で表示されている。図41(D)において、静止領域に属すると判定された画素は、白で表示されている。

【0261】図42は、判定フラグ格納フレームメモリ206が outputする領域情報の内、混合領域を示す領域情報を画像として示す図である。図42において、カバードバックグラウンド領域またはアンカバードバックグラウンド領域に属すると判定された画素、すなわち混合領域に属すると判定された画素は、白で表示されている。判定フラグ格納フレームメモリ206が outputする混合領域を示す領域情報は、混合領域、および前景領域内のテクスチャの無い部分に囲まれたテクスチャの有る部分を示す。

【0262】次に、図43のフローチャートを参照して、領域特定部103の領域特定の処理を説明する。ステップS201において、フレームメモリ201は、判定の対象となるフレーム#nを含むフレーム#n-2乃至フレ

ーム#n+2の画像を取得する。

【0263】ステップS202において、静動判定部202-3は、フレーム#n-1の画素とフレーム#nの同一位置の画素とで、静止か否かを判定し、静止と判定された場合、ステップS203に進み、静動判定部202-2は、フレーム#nの画素とフレーム#n+1の同一位置の画素とで、静止か否かを判定する。

【0264】ステップS203において、フレーム#nの画素とフレーム#n+1の同一位置の画素とで、静止と判定された場合、ステップS204に進み、領域判定部203-2は、領域の判定される画素に対応する静止領域判定フラグに、静止領域に属することを示す“1”を設定する。領域判定部203-2は、静止領域判定フラグを判定フラグ格納フレームメモリ204に供給し、手続きは、ステップS205に進む。

【0265】ステップS202において、フレーム#n-1の画素とフレーム#nの同一位置の画素とで、動きと判定された場合、または、ステップS203において、フレーム#nの画素とフレーム#n+1の同一位置の画素とで、動きと判定された場合、フレーム#nの画素が静止領域には属さないので、ステップS204の処理はスキップされ、手続きは、ステップS205に進む。

【0266】ステップS205において、静動判定部202-3は、フレーム#n-1の画素とフレーム#nの同一位置の画素とで、動きか否かを判定し、動きと判定された場合、ステップS206に進み、静動判定部202-2は、フレーム#nの画素とフレーム#n+1の同一位置の画素とで、動きか否かを判定する。

【0267】ステップS206において、フレーム#nの画素とフレーム#n+1の同一位置の画素とで、動きと判定された場合、ステップS207に進み、領域判定部203-2は、領域の判定される画素に対応する動き領域判定フラグに、動き領域に属することを示す“1”を設定する。領域判定部203-2は、動き領域判定フラグを判定フラグ格納フレームメモリ204に供給し、手続きは、ステップS208に進む。

【0268】ステップS205において、フレーム#n-1の画素とフレーム#nの同一位置の画素とで、静止と判定された場合、または、ステップS206において、フレーム#nの画素とフレーム#n+1の同一位置の画素とで、静止と判定された場合、フレーム#nの画素が動き領域には属さないので、ステップS207の処理はスキップされ、手続きは、ステップS208に進む。

【0269】ステップS208において、静動判定部202-4は、フレーム#n-2の画素とフレーム#n-1の同一位置の画素とで、静止か否かを判定し、静止と判定された場合、ステップS209に進み、静動判定部202-3は、フレーム#n-1の画素とフレーム#nの同一位置の画素とで、動きか否かを判定する。

【0270】ステップS209において、フレーム#n-1

の画素とフレーム#nの同一位置の画素とで、動きと判定された場合、ステップS210に進み、領域判定部203-3は、領域の判定される画素に対応するカバードバックグラウンド領域判定フラグに、カバードバックグラウンド領域に属することを示す”1”を設定する。領域判定部203-3は、カバードバックグラウンド領域判定フラグを判定フラグ格納フレームメモリ204に供給し、手続きは、ステップS211に進む。

【0271】ステップS208において、フレーム#n-2の画素とフレーム#n-1の同一位置の画素とで、動きと判定された場合、または、ステップS209において、フレーム#n-1の画素とフレーム#nの同一位置の画素とで、静止と判定された場合、フレーム#nの画素がカバードバックグラウンド領域には属さないので、ステップS210の処理はスキップされ、手続きは、ステップS211に進む。

【0272】ステップS211において、静動判定部202-2は、フレーム#nの画素とフレーム#n+1の同一位置の画素とで、動きか否かを判定し、動きと判定された場合、ステップS212に進み、静動判定部202-1は、フレーム#n+1の画素とフレーム#n+2の同一位置の画素とで、静止か否かを判定する。

【0273】ステップS212において、フレーム#n+1の画素とフレーム#n+2の同一位置の画素とで、静止と判定された場合、ステップS213に進み、領域判定部203-1は、領域の判定される画素に対応するアンカバードバックグラウンド領域判定フラグに、アンカバードバックグラウンド領域に属することを示す”1”を設定する。領域判定部203-1は、アンカバードバックグラウンド領域判定フラグを判定フラグ格納フレームメモリ204に供給し、手続きは、ステップS214に進む。

【0274】ステップS211において、フレーム#nの画素とフレーム#n+1の同一位置の画素とで、静止と判定された場合、または、ステップS212において、フレーム#n+1の画素とフレーム#n+2の同一位置の画素とで、動きと判定された場合、フレーム#nの画素がアンカバードバックグラウンド領域には属さないので、ステップS213の処理はスキップされ、手続きは、ステップS214に進む。

【0275】ステップS214において、領域特定部103は、フレーム#nの全ての画素について領域を特定したか否かを判定し、フレーム#nの全ての画素について領域を特定していないと判定された場合、手続きは、ステップS202に戻り、他の画素について、領域特定の処理を繰り返す。

【0276】ステップS214において、フレーム#nの全ての画素について領域を特定したと判定された場合、ステップS215に進み、合成部205は、判定フラグ格納フレームメモリ204に記憶されているアンカバード

バックグラウンド領域判定フラグ、およびカバードバックグラウンド領域判定フラグを基に、混合領域を示す領域情報を生成し、更に、各画素が、アンカバードバックグラウンド領域、静止領域、動き領域、およびカバードバックグラウンド領域のいずれかに属することを示す領域情報を生成し、生成した領域情報を判定フラグ格納フレームメモリ206に設定し、処理は終了する。

【0277】このように、領域特定部103は、フレームに含まれている画素のそれぞれについて、動き領域、静止領域、アンカバードバックグラウンド領域、またはカバードバックグラウンド領域に属することを示す領域情報を生成することができる。

【0278】なお、領域特定部103は、アンカバードバックグラウンド領域およびカバードバックグラウンド領域に対応する領域情報に論理和を適用することにより、混合領域に対応する領域情報を生成して、フレームに含まれている画素のそれぞれについて、動き領域、静止領域、または混合領域に属することを示すフラグから成る領域情報を生成するようにしてもよい。

【0279】前景に対応するオブジェクトがテクスチャを有す場合、領域特定部103は、より正確に動き領域を特定することができる。

【0280】領域特定部103は、動き領域を示す領域情報を前景領域を示す領域情報として、また、静止領域を示す領域情報を背景領域を示す領域情報として出力することができる。

【0281】なお、背景に対応するオブジェクトが静止しているとして説明したが、背景領域に対応する画像が動きを含んでいても上述した領域を特定する処理を適用することができる。例えば、背景領域に対応する画像が一様に動いているとき、領域特定部103は、この動きに対応して画像全体をシフトさせ、背景に対応するオブジェクトが静止している場合と同様に処理する。また、背景領域に対応する画像が局所毎に異なる動きを含んでいるとき、領域特定部103は、動きに対応した画素を選択して、上述の処理を実行する。

【0282】図44は、領域特定部103の構成の他の例を示すブロック図である。図44に示す領域特定部103は、動きベクトルを使用しない。背景画像生成部301は、入力画像に対応する背景画像を生成し、生成した背景画像を2値オブジェクト画像抽出部302に供給する。背景画像生成部301は、例えば、入力画像に含まれる背景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを抽出して、背景画像を生成する。

【0283】前景のオブジェクトに対応する画像の動き方向に隣接して1列に並ぶ画素の画素値を時間方向に展開したモデル図の例を図45に示す。例えば、前景のオブジェクトに対応する画像の動き方向が画面に対して水平であるとき、図45におけるモデル図は、1つのライン上の隣接する画素の画素値を時間方向に展開したモ

ルを示す。

【0284】図45において、フレーム#nにおけるラインは、フレーム#n-1およびフレーム#n+1におけるラインと同一である。

【0285】フレーム#nにおいて、左から6番目の画素乃至17番目の画素に含まれているオブジェクトに対応する前景の成分は、フレーム#n-1において、左から2番目乃至13番目の画素に含まれ、フレーム#n+1において、左から10番目乃至21番目の画素に含まれる。

【0286】フレーム#n-1において、カバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から11番目乃至13番目の画素であり、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から2番目乃至4番目の画素である。フレーム#nにおいて、カバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から15番目乃至17番目の画素であり、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から6番目乃至8番目の画素である。フレーム#n+1において、カバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から19番目乃至21番目の画素であり、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素は、左から10番目乃至12番目の画素である。

【0287】フレーム#n-1において、背景領域に属する画素は、左から1番目の画素、および左から14番目乃至21番目の画素である。フレーム#nにおいて、背景領域に属する画素は、左から1番目乃至5番目の画素、お

よび左から18番目乃至21番目の画素である。フレーム#n+1において、背景領域に属する画素は、左から1番目乃至9番目の画素である。

【0288】背景画像生成部301が生成する、図45の例に対応する背景画像の例を図46に示す。背景画像は、背景のオブジェクトに対応する画素から構成され、前景のオブジェクトに対応する画像の成分を含まない。

【0289】2値オブジェクト画像抽出部302は、背景画像および入力画像の相関を基に、2値オブジェクト画像を生成し、生成した2値オブジェクト画像を時間変化検出部303に供給する。

【0290】図47は、2値オブジェクト画像抽出部302の構成を示すブロック図である。相関値演算部321は、背景画像生成部301から供給された背景画像および入力画像の相関を演算し、相関値を生成して、生成した相関値をしきい値処理部322に供給する。

【0291】相関値演算部321は、例えば、図48(A)に示すように、X4を中心とした3×3の背景画像の中のブロックと、図48(B)に示すように、背景画像の中のブロックに対応するY4を中心とした3×3の入力画像の中のブロックに、式(4)を適用して、Y4に対応する相関値を算出する。

【0292】

【数2】

$$\text{相関値} = \frac{\sum_{i=0}^s (X_i - \bar{X}) \sum_{i=0}^s (Y_i - \bar{Y})}{\sqrt{\sum_{i=0}^s (X_i - \bar{X})^2 \cdot \sum_{i=0}^s (Y_i - \bar{Y})^2}} \quad (4)$$

【数3】

$$\bar{X} = \frac{\sum_{i=0}^s X_i}{9} \quad (5)$$

【数4】

$$\bar{Y} = \frac{\sum_{i=0}^s Y_i}{9} \quad (6)$$

【0293】相関値演算部321は、このように各画素に対応して算出された相関値をしきい値処理部322に供給する。

【0294】また、相関値演算部321は、例えば、図49(A)に示すように、X4を中心とした3×3の背景画像の中のブロックと、図49(B)に示すように、

$$\text{差分絶対値和} = \sum_{i=0}^s |(X_i - Y_i)| \quad (7)$$

【0296】相関値演算部321は、このように算出された差分絶対値を相関値として、しきい値処理部322に供給する。

【0297】しきい値処理部322は、相関画像の画素

背景画像の中のブロックに対応するY4を中心とした3×3の入力画像の中のブロックに、式(7)を適用して、Y4に対応する差分絶対値を算出するようにもよい。

【0295】

【数5】

値としきい値th0とを比較して、相関値がしきい値th0以下である場合、2値オブジェクト画像の画素値に1を設定し、相関値がしきい値th0より大きい場合、2値オブジェクト画像の画素値に0を設定して、0または1が画素

値に設定された2値オブジェクト画像を出力する。しきい値処理部322は、しきい値th0を予め記憶するようにもよく、または、外部から入力されたしきい値th0を使用するようにもよい。

【0298】図50は、図45に示す入力画像のモデルに対応する2値オブジェクト画像の例を示す図である。2値オブジェクト画像において、背景画像と相関の高い画素には、画素値に0が設定される。

【0299】図51は、時間変化検出部303の構成を示すブロック図である。フレームメモリ341は、フレーム#nの画素について領域を判定するとき、2値オブジェクト画像抽出部302から供給された、フレーム#n-1、フレーム#n、およびフレーム#n+1の2値オブジェクト画像を記憶する。

【0300】領域判定部342は、フレームメモリ341に記憶されているフレーム#n-1、フレーム#n、およびフレーム#n+1の2値オブジェクト画像を基に、フレーム#nの各画素について領域を判定して、領域情報を生成し、生成した領域情報を出力する。

【0301】図52は、領域判定部342の判定を説明する図である。フレーム#nの2値オブジェクト画像の注目している画素が0であるとき、領域判定部342は、フレーム#nの注目している画素が背景領域に属すると判定する。

【0302】フレーム#nの2値オブジェクト画像の注目している画素が1であり、フレーム#n-1の2値オブジェクト画像の対応する画素が1であり、フレーム#n+1の2値オブジェクト画像の対応する画素が1であるとき、領域判定部342は、フレーム#nの注目している画素が前景領域に属すると判定する。

【0303】フレーム#nの2値オブジェクト画像の注目している画素が1であり、フレーム#n-1の2値オブジェクト画像の対応する画素が0であるとき、領域判定部342は、フレーム#nの注目している画素がカバードバックグラウンド領域に属すると判定する。

【0304】フレーム#nの2値オブジェクト画像の注目している画素が1であり、フレーム#n+1の2値オブジェクト画像の対応する画素が0であるとき、領域判定部342は、フレーム#nの注目している画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると判定する。

【0305】図53は、図45に示す入力画像のモデルに対応する2値オブジェクト画像について、時間変化検出部303の判定した例を示す図である。時間変化検出部303は、2値オブジェクト画像のフレーム#nの対応する画素が0なので、フレーム#nの左から1番目乃至5番目の画素を背景領域に属すると判定する。

【0306】時間変化検出部303は、2値オブジェクト画像のフレーム#nの画素が1であり、フレーム#n+1の対応する画素が0なので、左から6番目乃至9番目の画素をアンカバードバックグラウンド領域に属すると判定

する。

【0307】時間変化検出部303は、2値オブジェクト画像のフレーム#nの画素が1であり、フレーム#n-1の対応する画素が1であり、フレーム#n+1の対応する画素が1なので、左から10番目乃至13番目の画素を前景領域に属すると判定する。

【0308】時間変化検出部303は、2値オブジェクト画像のフレーム#nの画素が1であり、フレーム#n-1の対応する画素が0なので、左から14番目乃至17番目の画素をカバードバックグラウンド領域に属すると判定する。

【0309】時間変化検出部303は、2値オブジェクト画像のフレーム#nの対応する画素が0なので、左から18番目乃至21番目の画素を背景領域に属すると判定する。

【0310】次に、図54のフローチャートを参照して、領域判定部103の領域特定の処理を説明する。ステップS301において、領域判定部103の背景画像生成部301は、入力画像を基に、例えば、入力画像に含まれる背景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを抽出して背景画像を生成し、生成した背景画像を2値オブジェクト画像抽出部302に供給する。

【0311】ステップS302において、2値オブジェクト画像抽出部302は、例えば、図48を参照して説明した演算により、入力画像と背景画像生成部301から供給された背景画像との相関値を演算する。ステップS303において、2値オブジェクト画像抽出部302は、例えば、相関値としきい値th0とを比較することにより、相関値およびしきい値th0から2値オブジェクト画像を演算する。

【0312】ステップS304において、時間変化検出部303は、領域判定の処理を実行して、処理は終了する。

【0313】図55のフローチャートを参照して、ステップS304に対応する領域判定の処理の詳細を説明する。ステップS321において、時間変化検出部303の領域判定部342は、フレームメモリ341に記憶されているフレーム#nにおいて、注目する画素が0であるか否かを判定し、フレーム#nにおいて、注目する画素が0であると判定された場合、ステップS322に進み、フレーム#nの注目する画素が背景領域に属すると設定して、処理は終了する。

【0314】ステップS321において、フレーム#nにおいて、注目する画素が1であると判定された場合、ステップS323に進み、時間変化検出部303の領域判定部342は、フレームメモリ341に記憶されているフレーム#nにおいて、注目する画素が1であり、かつ、フレーム#n-1において、対応する画素が0であるか否かを判定し、フレーム#nにおいて、注目する画素が1であり、かつ、フレーム#n-1において、対応する画素が0であると判定された場合、ステップS324に進み、フレーム#nの注目する画素がカバードバックグラウンド領域に属すると設定して、処理は終了する。

あると判定された場合、ステップS324に進み、フレーム#nの注目する画素がカバードバックグラウンド領域に属すると設定して、処理は終了する。

【0315】ステップS323において、フレーム#nにおいて、注目する画素が0であるか、または、フレーム#n-1において、対応する画素が1であると判定された場合、ステップS325に進み、時間変化検出部303の領域判定部342は、フレームメモリ341に記憶されているフレーム#nにおいて、注目する画素が1であり、かつ、フレーム#n+1において、対応する画素が0であるか否かを判定し、フレーム#nにおいて、注目する画素が1であり、かつ、フレーム#n+1において、対応する画素が0であると判定された場合、ステップS326に進み、フレーム#nの注目する画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると設定して、処理は終了する。

【0316】ステップS325において、フレーム#nにおいて、注目する画素が0であるか、または、フレーム#n+1において、対応する画素が1であると判定された場合、ステップS327に進み、時間変化検出部303の領域判定部342は、フレーム#nの注目する画素を前景領域と設定して、処理は終了する。

【0317】このように、領域特定部103は、入力された画像と対応する背景画像との相関値を基に、入力画像の画素が前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、およびアンカバードバックグラウンド領域のいずれかに属するかを特定して、特定した結果に対応する領域情報を生成することができる。

【0318】図56は、領域特定部103の他の構成を示すブロック図である。図56に示す領域特定部103は、動き検出部102から供給される動きベクトルとその位置情報を使用する。図44に示す場合と同様の部分には、同一の番号を付してあり、その説明は省略する。

【0319】ロバスト化部361は、2値オブジェクト画像抽出部302から供給された、N個のフレームの2値オブジェクト画像を基に、ロバスト化された2値オブジェクト画像を生成して、時間変化検出部303に出力する。

【0320】図57は、ロバスト化部361の構成を説明するブロック図である。動き補償部381は、動き検出部102から供給された動きベクトルとその位置情報を基に、N個のフレームの2値オブジェクト画像の動きを補償して、動きが補償された2値オブジェクト画像をスイッチ382に出力する。

【0321】図58および図59の例を参照して、動き補償部381の動き補償について説明する。例えば、フレーム#nの領域を判定するとき、図58に例を示すフレーム#n-1、フレーム#n、およびフレーム#n+1の2値オブジェクト画像が入力された場合、動き補償部381は、動き検出部102から供給された動きベクトルを基に、図59に例を示すように、フレーム#n-1の2値オブジェ

クト画像、およびフレーム#n+1の2値オブジェクト画像を動き補償して、動き補償された2値オブジェクト画像をスイッチ382に供給する。

【0322】スイッチ382は、1番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像をフレームメモリ383-1に出力し、2番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像をフレームメモリ383-2に出力する。同様に、スイッチ382は、3番目乃至N-1番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像のそれぞれをフレームメモリ383-3乃至フレームメモリ383-(N-1)のいずれかに出力し、N番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像をフレームメモリ383-Nに出力する。

【0323】フレームメモリ383-1は、1番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像を記憶し、記憶されている2値オブジェクト画像を重み付け部384-1に出力する。フレームメモリ383-2は、2番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像を記憶し、記憶されている2値オブジェクト画像を重み付け部384-2に出力する。

【0324】同様に、フレームメモリ383-3乃至フレームメモリ383-(N-1)のそれぞれは、3番目のフレーム乃至N-1番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像のいずれかを記憶し、記憶されている2値オブジェクト画像を重み付け部384-3乃至重み付け部384-(N-1)のいずれかに出力する。フレームメモリ383-Nは、N番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像を記憶し、記憶されている2値オブジェクト画像を重み付け部384-Nに出力する。

【0325】重み付け部384-1は、フレームメモリ383-1から供給された1番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像の画素値に予め定めた重みw1を乗じて、積算部385に供給する。重み付け部384-2は、フレームメモリ383-2から供給された2番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像の画素値に予め定めた重みw2を乗じて、積算部385に供給する。

【0326】同様に、重み付け部384-3乃至重み付け部384-(N-1)のそれぞれは、フレームメモリ383-3乃至フレームメモリ383-(N-1)のいずれかから供給された3番目乃至N-1番目のいずれかのフレームの動き補償された2値オブジェクト画像の画素値に予め定めた重みw3乃至重みw(N-1)のいずれかを乗じて、積算部385に供給する。重み付け部384-Nは、フレームメモリ383-Nから供給されたN番目のフレームの動き補償された2値オブジェクト画像の画素値に予め定めた重みwNを乗じて、積算部385に供給する。

【0327】積算部385は、1乃至N番目のフレーム

の動き補償され、それぞれ重みw1乃至wNのいずれかが乗じられた、2値オブジェクト画像の対応する画素値を積算して、積算された画素値を予め定めたしきい値th0と比較することにより2値オブジェクト画像を生成する。

【0328】このように、ロバスト化部361は、N個の2値オブジェクト画像からロバスト化された2値オブジェクト画像を生成して、時間変化検出部303に供給するので、図56に構成を示す領域特定部103は、入力画像にノイズが含まれていても、図44に示す場合に比較して、より正確に領域を特定することができる。

【0329】次に、図56に構成を示す領域特定部103の領域特定の処理について、図60のフローチャートを参照して説明する。ステップS341乃至ステップS343の処理は、図54のフローチャートで説明したステップS301乃至ステップS303とそれと同様なのでその説明は省略する。

【0330】ステップS344において、ロバスト化部361は、ロバスト化の処理を実行する。

【0331】ステップS345において、時間変化検出部303は、領域判定の処理を実行して、処理は終了する。ステップS345の処理の詳細は、図55のフローチャートを参照して説明した処理と同様なのでその説明は省略する。

【0332】次に、図61のフローチャートを参照して、図60のステップS344の処理に対応する、ロバスト化の処理の詳細について説明する。ステップS361において、動き補償部381は、動き検出部102から供給される動きベクトルとその位置情報を基に、入力された2値オブジェクト画像の動き補償の処理を実行する。ステップS362において、フレームメモリ383-1乃至383-Nのいずれかは、スイッチ382を介して供給された動き補償された2値オブジェクト画像を記憶する。

【0333】ステップS363において、ロバスト化部361は、N個の2値オブジェクト画像が記憶されたか否かを判定し、N個の2値オブジェクト画像が記憶されていないと判定された場合、ステップS361に戻り、2値オブジェクト画像の動き補償の処理および2値オブジェクト画像の記憶の処理を繰り返す。

【0334】ステップS363において、N個の2値オブジェクト画像が記憶されたと判定された場合、ステップS364に進み、重み付け部384-1乃至384-Nのそれぞれは、N個の2値オブジェクト画像のそれぞれにw1乃至wNのいずれかの重みを乗じて、重み付けする。

【0335】ステップS365において、積算部385は、重み付けされたN個の2値オブジェクト画像を積算する。

【0336】ステップS366において、積算部385は、例えば、予め定められたしきい値th1との比較などにより、積算された画像から2値オブジェクト画像を生成して、処理は終了する。

【0337】このように、図56に構成を示す領域特定部103は、ロバスト化された2値オブジェクト画像を基に、領域情報を生成することができる。

【0338】以上のように、領域特定部103は、フレームに含まれている画素のそれぞれについて、動き領域、静止領域、アンカーバードバックグラウンド領域、またはカバードバックグラウンド領域に属することを示す領域情報を生成することができる。

【0339】図62は、混合比算出部104の構成の一例を示すブロック図である。推定混合比処理部401は、入力画像を基に、カバードバックグラウンド領域のモデルに対応する演算により、画素毎に推定混合比を算出して、算出した推定混合比を混合比決定部403に供給する。

【0340】推定混合比処理部402は、入力画像を基に、アンカーバードバックグラウンド領域のモデルに対応する演算により、画素毎に推定混合比を算出して、算出した推定混合比を混合比決定部403に供給する。

【0341】前景に対応するオブジェクトがシャッタ時間内に等速で動いていると仮定できるので、混合領域に属する画素の混合比 α は、以下の性質を有する。すなわち、混合比 α は、画素の位置の変化に対応して、直線的に変化する。画素の位置の変化を1次元とすれば、混合比 α の変化は、直線で表現することができ、画素の位置の変化を2次元とすれば、混合比 α の変化は、平面で表現することができる。

【0342】なお、1フレームの期間は短いので、前景に対応するオブジェクトが剛体であり、等速で移動していると仮定が成り立つ。

【0343】この場合、混合比 α の傾きは、前景のシャッタ時間内での動き量 v の逆比となる。

【0344】理想的な混合比 α の例を図63に示す。理想的な混合比 α の混合領域における傾き $|k|$ は、動き量 v の逆数として表すことができる。

【0345】図63に示すように、理想的な混合比 α は、背景領域において、1の値を有し、前景領域において、0の値を有し、混合領域において、0を越え1未満の値を有する。

【0346】図64の例において、フレーム#nの左から7番目の画素の画素値C06は、フレーム#n-1の左から7番目の画素の画素値P06を用いて、式(8)で表すことができる。

【0347】

【数6】

$$\begin{aligned}
 C06 &= B06/v + B06/v + F01/v + F02/v \\
 &= P06/v + P06/v + F01/v + F02/v \\
 &= 2/v \cdot P06 + \sum_{i=7}^{12} F_i/v
 \end{aligned} \tag{8}$$

【0348】式(8)において、画素値C06を混合領域の画素の画素値Mと、画素値P06を背景領域の画素の画素値Bと表現する。すなわち、混合領域の画素の画素値Mおよび背景領域の画素の画素値Bは、それぞれ、式(9)および式(10)のように表現することができる。

【0349】

$$M=C06 \tag{9}$$

$$B=P06 \tag{10}$$

【0350】式(8)中の $2/v$ は、混合比 α に対応する。動き量vが4なので、フレーム#nの左から7番目の画素の混合比 α は、0.5となる。

【0351】以上のように、注目しているフレーム#nの画素値Cを混合領域の画素値と見なし、フレーム#nの前のフレーム#n-1の画素値Pを背景領域の画素値と見なすことで、混合比 α を示す式(3)は、式(11)のように書き換える。

【0352】

$$C=\alpha \cdot N+f \tag{11}$$

式(11)のfは、注目している画素に含まれる前景の成分の和 $\sum_i F_i/v$ である。式(11)に含まれる変数は、混合比 α および前景の成分の和fの2つである。

【0353】同様に、アンカバードバックグラウンド領域における、動き量vが4であり、時間方向の仮想分割数が4である、画素値を時間方向に展開したモデルを図65に示す。

【0354】アンカバードバックグラウンド領域において、上述したカバードバックグラウンド領域における表

$$M_c = \frac{2}{v} \cdot B06 + \sum_{i=11}^{12} F_i/v \tag{13}$$

式(13)の右辺第1項の $2/v$ は、混合比 α に相当する。式(13)の右辺第2項は、後のフレーム#n+1の画素値を利用して、式(14)のように表すこととする。

$$\sum_{i=11}^{12} F_i/v = \beta \cdot \sum_{i=7}^{10} F_i/v \tag{14}$$

【0362】ここで、前景の成分の空間相関を利用して、式(15)が成立するとする。

$$F=F05=F06=F07=F08=F09=F10=F11=F12 \tag{15}$$

式(14)は、式(15)を利用して、式(16)のように置き換えることができる。

$$\begin{aligned}
 \sum_{i=11}^{12} F_i/v &= \frac{2}{v} \cdot F \\
 &= \beta \cdot \frac{4}{v} \cdot F
 \end{aligned} \tag{16}$$

【0365】結果として、 β は、式(17)で表すことができる。

【0366】

現と同様に、注目しているフレーム#nの画素値Cを混合領域の画素値と見なし、フレーム#nの後のフレーム#n+1の画素値Nを背景領域の画素値と見なすことで、混合比 α を示す式(3)は、式(12)のように表現することができる。

【0355】

$$C=\alpha \cdot N+f \tag{12}$$

【0356】なお、背景のオブジェクトが静止しているとして説明したが、背景のオブジェクトが動いている場合においても、背景の動き量vに対応させた位置の画素の画素値を利用することにより、式(8)乃至式(12)を適用することができる。例えば、図64において、背景に対応するオブジェクトの動き量vが2であり、仮想分割数が2であるとき、背景に対応するオブジェクトが図中の右側に動いているとき、式(10)における背景領域の画素値Bは、画素値P04とされる。

【0357】式(11)および式(12)は、それぞれ2つの変数を含むので、そのままでは混合比 α を求めることができない。ここで、画像は一般的に空間的に相関が強いので近接する画素同士でほぼ同じ画素値となる。

【0358】そこで、前景成分は、空間的に相関が強いので、前景の成分の和fを前または後のフレームから導き出せるように式を変形して、混合比 α を求める。

【0359】図66のフレーム#nの左から7番目の画素の画素値Mcは、式(13)で表すことができる。

【0360】

【数7】

【0361】

【数8】

【0363】

【0364】

【数9】

$$\beta=2/4 \tag{17}$$

【0367】一般的に、式(15)に示すように混合領域に関係する前景の成分が等しいと仮定すると、混合領域

域の全ての画素について、内分比の関係から式(18)が成立する。

【0368】

$$\beta = 1 - \alpha \quad (18)$$

【0369】式(18)が成立するとすれば、式(1)

$$\begin{aligned} C &= \alpha \cdot P + f \\ &= \alpha \cdot P + (1 - \alpha) \cdot \sum_{i=\tau}^{\tau+v-1} F_i / v \\ &= \alpha \cdot P + (1 - \alpha) \cdot N \end{aligned} \quad (19)$$

【0371】同様に、式(18)が成立するとすれば、式(12)は、式(20)に示すように展開することができる。

$$\begin{aligned} C &= \alpha \cdot N + f \\ &= \alpha \cdot N + (1 - \alpha) \cdot \sum_{i=\tau}^{\tau+v-1} F_i / v \\ &= \alpha \cdot N + (1 - \alpha) \cdot P \end{aligned} \quad (20)$$

【0373】式(19)および式(20)において、C、N、およびPは、既知の画素値なので、式(19)および式(20)に含まれる変数は、混合比 α のみである。式(19)および式(20)における、C、N、およびPの関係を図67に示す。Cは、混合比 α を算出する、フレーム#nの注目している画素の画素値である。Nは、注目している画素と空間方向の位置が対応する、フレーム#n+1の画素の画素値である。Pは、注目している画素と空間方向の位置が対応する、フレーム#n-1の画素の画素値である。

【0374】従って、式(19)および式(20)のそれぞれに1つの変数が含まれることとなるので、3つのフレームの画素の画素値を利用して、混合比 α を算出す

$$\alpha = (C - N) / (P - N)$$

$$\alpha = (C - P) / (N - P)$$

【0377】図68は、推定混合比処理部401の構成を示すブロック図である。フレームメモリ421は、入力された画像をフレーム単位で記憶し、入力画像として入力されているフレームから1つ後のフレームをフレームメモリ422および混合比演算部423に供給する。

【0378】フレームメモリ422は、入力された画像をフレーム単位で記憶し、フレームメモリ421から供給されているフレームから1つ後のフレームを混合比演算部423に供給する。

【0379】従って、入力画像としてフレーム#n+1が混合比演算部423に入力されているとき、フレームメモリ421は、フレーム#nを混合比演算部423に供給し、フレームメモリ422は、フレーム#n-1を混合比演算部423に供給する。

【0380】混合比演算部423は、式(21)に示す演算により、フレーム#nの注目している画素の画素値C、注目している画素と空間的位置が対応する、フレー

1)は、式(19)に示すように展開することができる。

【0370】

【数10】

【0372】

【数11】

ることができる。式(19)および式(20)を解くことにより、正しい混合比 α が算出されるための条件は、混合領域に関係する前景の成分が等しい、すなわち、前景のオブジェクトが静止しているとき撮像された前景の画像オブジェクトにおいて、前景のオブジェクトの動きの方向に対応する、画像オブジェクトの境界に位置する画素であって、動き量 v の2倍の数の連続している画素の画素値が、一定であることである。

【0375】以上のように、カバードバックグラウンド領域に属する画素の混合比 α は、式(21)により算出され、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素の混合比 α は、式(22)により算出される。

【0376】

(21)

(22)

ム#n+1の画素の画素値N、および注目している画素と空間的位置が対応する、フレーム#n-1の画素の画素値Pを基に、注目している画素の推定混合比を算出して、算出した推定混合比を出力する。例えば、背景が静止しているとき、混合比演算部423は、フレーム#nの注目している画素の画素値C、注目している画素とフレーム内の位置が同じ、フレーム#n+1の画素の画素値N、および注目している画素とフレーム内の位置が同じ、フレーム#n-1の画素の画素値Pを基に、注目している画素の推定混合比を算出して、算出した推定混合比を出力する。

【0381】このように、推定混合比処理部401は、入力画像を基に、推定混合比を算出して、混合比決定部403に供給することができる。

【0382】なお、推定混合比処理部402は、推定混合比処理部401が式(21)に示す演算により、注目している画素の推定混合比を算出するのに対して、式(22)に示す演算により、注目している画素の推定混

合比を算出する部分が異なることを除き、推定混合比処理部401と同様なので、その説明は省略する。

【0383】図69は、推定混合比処理部401により算出された推定混合比の例を示す図である。図69に示す推定混合比は、等速で動いているオブジェクトに対応する前景の動き量vが11である場合の結果を、1ラインに対して示すものである。

【0384】推定混合比は、混合領域において、図63に示すように、ほぼ直線的に変化していることがわかる。

【0385】図62に戻り、混合比決定部403は、領域特定部103から供給された、混合比 α の算出の対象となる画素が、前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、またはアンカバードバックグラウンド領域のいずれかに属するかを示す領域情報を基に、混合比 α を設定する。混合比決定部403は、対象となる画素が前景領域に属する場合、0を混合比 α に設定し、対象となる画素が背景領域に属する場合、1を混合比 α に設定し、対象となる画素がカバードバックグラウンド領域に属する場合、推定混合比処理部401から供給された推定混合比を混合比 α に設定し、対象となる画素がアンカバードバックグラウンド領域に属する場合、推定混合比処理部402から供給された推定混合比を混合比 α に設定する。混合比決定部403は、領域情報を基に設定した混合比 α を出力する。

【0386】図70は、混合比算出部104の他の構成を示すブロック図である。選択部441は、領域特定部103から供給された領域情報を基に、カバードバックグラウンド領域に属する画素および、これに対応する前および後のフレームの画素を推定混合比処理部442に供給する。選択部441は、領域特定部103から供給された領域情報を基に、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素および、これに対応する前および後のフレームの画素を推定混合比処理部443に供給する。

【0387】推定混合比処理部442は、選択部441から入力された画素値を基に、式(21)に示す演算により、カバードバックグラウンド領域に属する、注目している画素の推定混合比を算出して、算出した推定混合比を選択部444に供給する。

【0388】推定混合比処理部443は、選択部441から入力された画素値を基に、式(22)に示す演算により、アンカバードバックグラウンド領域に属する、注目している画素の推定混合比を算出して、算出した推定混合比を選択部444に供給する。

【0389】選択部444は、領域特定部103から供給された領域情報を基に、対象となる画素が前景領域に属する場合、0である推定混合比を選択して、混合比 α に設定し、対象となる画素が背景領域に属する場合、1である推定混合比を選択して、混合比 α に設定する。選択部444は、対象となる画素がカバードバックグラウ

ンド領域に属する場合、推定混合比処理部442から供給された推定混合比を選択して混合比 α に設定し、対象となる画素がアンカバードバックグラウンド領域に属する場合、推定混合比処理部443から供給された推定混合比を選択して混合比 α に設定する。選択部444は、領域情報を基に選択して設定した混合比 α を出力する。

【0390】このように、図70に示す他の構成を有する混合比算出部104は、画像の含まれる画素毎に混合比 α を算出して、算出した混合比 α を出力することができる。

【0391】図71のフローチャートを参照して、図62に構成を示す混合比算出部104の混合比 α の算出の処理を説明する。ステップS401において、混合比算出部104は、領域特定部103から供給された領域情報を取得する。ステップS402において、推定混合比処理部401は、カバードバックグラウンド領域に対応するモデルにより推定混合比の演算の処理を実行し、算出した推定混合比を混合比決定部403に供給する。混合比推定の演算の処理の詳細は、図72のフローチャートを参照して、後述する。

【0392】ステップS403において、推定混合比処理部402は、アンカバードバックグラウンド領域に対応するモデルにより推定混合比の演算の処理を実行し、算出した推定混合比を混合比決定部403に供給する。

【0393】ステップS404において、混合比算出部104は、フレーム全体について、混合比 α を推定したか否かを判定し、フレーム全体について、混合比 α を推定していないと判定された場合、ステップS402に戻り、次の画素について混合比 α を推定する処理を実行する。

【0394】ステップS404において、フレーム全体について、混合比 α を推定したと判定された場合、ステップS405に進み、混合比決定部403は、画素が、前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、またはアンカバードバックグラウンド領域のいずれかに属するかを示す、領域特定部103から供給された領域情報を基に、混合比 α を設定する。混合比決定部403は、対象となる画素が前景領域に属する場合、0を混合比 α に設定し、対象となる画素が背景領域に属する場合、1を混合比 α に設定し、対象となる画素がカバードバックグラウンド領域に属する場合、推定混合比処理部401から供給された推定混合比を混合比 α に設定し、対象となる画素がアンカバードバックグラウンド領域に属する場合、推定混合比処理部402から供給された推定混合比を混合比 α に設定し、処理は終了する。

【0395】このように、混合比算出部104は、領域特定部103から供給された領域情報、および入力画像を基に、各画素に対応する特徴量である混合比 α を算出することができる。

【0396】図70に構成を示す混合比算出部104の

混合比 α の算出の処理は、図71のフローチャートで説明した処理と同様なので、その説明は省略する。

【0397】次に、図71のステップS402に対応する、カバードバックグラウンド領域に対応するモデルによる混合比推定の処理を図72のフローチャートを参照して説明する。

【0398】ステップS421において、混合比演算部423は、フレームメモリ421から、フレーム#nの注目画素の画素値Cを取得する。

【0399】ステップS422において、混合比演算部423は、フレームメモリ422から、注目画素に対応する、フレーム#n-1の画素の画素値Pを取得する。

【0400】ステップS423において、混合比演算部423は、入力画像に含まれる注目画素に対応する、フレーム#n+1の画素の画素値Nを取得する。

【0401】ステップS424において、混合比演算部423は、フレーム#nの注目画素の画素値C、フレーム#n-1の画素の画素値P、およびフレーム#n+1の画素の画素値Nを基に、推定混合比を演算する。

【0402】ステップS425において、混合比演算部423は、フレーム全体について、推定混合比を演算する処理を終了したか否かを判定し、フレーム全体について、推定混合比を演算する処理を終了していないと判定された場合、ステップS421に戻り、次の画素について推定混合比を算出する処理を繰り返す。

【0403】ステップS425において、フレーム全体について、推定混合比を演算する処理を終了したと判定された場合、処理は終了する。

【0404】このように、推定混合比処理部401は、入力画像を基に、推定混合比を演算することができる。

【0405】図71のステップS403におけるアンカバードバックグラウンド領域に対応するモデルによる混合比推定の処理は、アンカバードバックグラウンド領域のモデルに対応する式を利用した、図72のフローチャートに示す処理と同様なので、その説明は省略する。

【0406】なお、図70に示す推定混合比処理部442および推定混合比処理部443は、図72に示すフローチャートと同様の処理を実行して推定混合比を演算するので、その説明は省略する。

【0407】また、背景に対応するオブジェクトが静止しているとして説明したが、背景領域に対応する画像が一様に動いているとき、推定混合比処理部401は、背景の動きに対応して画像全体をシフトさせ、背景に対応するオブジェクトが静止している場合と同様に処理する。また、背景領域に対応する画像が局所毎に異なる背景の動きを含んでいるとき、推定混合比処理部401は、混合領域に属する画素に対応する画素として、背景の動きに対応した画素を選択して、上述の処理を実行す

る。

【0408】また、混合比算出部104は、全ての画素について、カバードバックグラウンド領域に対応するモデルによる混合比推定の処理のみを実行して、算出された推定混合比を混合比 α として出力するようにしてよい。この場合において、混合比 α は、カバードバックグラウンド領域に属する画素について、背景の成分の割合を示し、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素について、前景の成分の割合を示す。アンカバードバックグラウンド領域に属する画素について、このように算出された混合比 α と1との差分の絶対値を算出して、算出した絶対値を混合比 α に設定すれば、信号処理装置は、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素について、背景の成分の割合を示す混合比 α を求めることができる。

【0409】なお、同様に、混合比算出部104は、全ての画素について、アンカバードバックグラウンド領域に対応するモデルによる混合比推定の処理のみを実行して、算出された推定混合比を混合比 α として出力するようにしてよい。

【0410】次に、混合比算出部104の他の処理について説明する。

【0411】シャッタ時間内において、前景に対応するオブジェクトが等速で動くことによる、画素の位置の変化に対応して、混合比 α が直線的に変化する性質を利用して、空間方向に、混合比 α と前景の成分の和 f とを近似した式を立てることができる。混合領域に属する画素の画素値および背景領域に属する画素の画素値の組の複数を利用して、混合比 α と前景の成分の和 f とを近似した式を解くことにより、混合比 α を算出する。

【0412】混合比 α の変化を、直線として近似すると、混合比 α は、式(23)で表される。

【0413】

$$\alpha = i + p \quad (23)$$

式(23)において、iは、注目している画素の位置を0とした空間方向のインデックスである。lは、混合比 α の直線の傾きである。pは、混合比 α の直線の切片であると共に、注目している画素の混合比 α である。式(23)において、インデックスiは、既知であるが、傾きlおよび切片pは、未知である。

【0414】インデックスi、傾きl、および切片pの関係を図73に示す。

【0415】混合比 α を式(23)のように近似することにより、複数の画素に対して複数の異なる混合比 α は、2つの変数で表現される。図73に示す例において、5つの画素に対する5つの混合比は、2つの変数である傾きlおよび切片pにより表現される。

【0416】図74に示す平面で混合比 α を近似すると、画像の水平方向および垂直方向の2つの方向に対応する動きvを考慮したとき、式(23)を平面に拡張し

て、混合比 α は、式(24)で表される。

$$[0417] \alpha = jm + kq + p \quad (24)$$

式(24)において、 j は、注目している画素の位置を0とした水平方向のインデックスであり、 k は、垂直方向のインデックスである。 m は、混合比 α の面の水平方向の傾きであり、 q は、混合比 α の面の垂直方向の傾きである。 p は、混合比 α の面の切片である。

[0418] 例えば、図6.4に示すフレーム#nにおいて、C05乃至C07について、それぞれ、式(25)乃至式(27)が成立する。

$$[0419]$$

$$C05 = \alpha \cdot B05 / v + f05 \quad (25)$$

$$C06 = \alpha \cdot B06 / v + f06 \quad (26)$$

$$C07 = \alpha \cdot B07 / v + f07 \quad (27)$$

[0420] 前景の成分が近傍で一致する、すなわち、F01乃至F03が等しいとして、F01乃至F03をFcに置き換えると式(28)が成立する。

$$[0421]$$

$$f(x) = (1 - \alpha(x)) \cdot Fc \quad (28)$$

式(28)において、 x は、空間方向の位置を表す。

[0422] $\alpha(x)$ を式(24)で置き換えると、式(28)は、式(29)として表すことができる。

$$[0423]$$

$$\begin{aligned} f(x) &= (1 - (jm + kq + p)) \cdot Fc \\ &= j \cdot (-m \cdot Fc) + k \cdot (-q \cdot Fc) + ((1 - p) \cdot Fc) \\ &= js + kt + u \end{aligned} \quad (29)$$

[0424] 式(29)において、 $(-m \cdot Fc)$ 、 $(-q \cdot Fc)$ 、および $(1 - p) \cdot Fc$ は、式(30)乃至式(32)に示すように置き換えられている。

$$[0425]$$

$$s = -m \cdot Fc \quad (30)$$

$$t = -q \cdot Fc \quad (31)$$

$$M_{-1, -1} = (-1) \cdot B_{-1, -1} \cdot m + (-1) \cdot B_{-1, -1} \cdot q + B_{-1, -1} \cdot p + (-1) \cdot s + (-1) \cdot t + u \quad (35)$$

$$M_{0, -1} = (0) \cdot B_{0, -1} \cdot m + (-1) \cdot B_{0, -1} \cdot q + B_{0, -1} \cdot p + (0) \cdot s + (-1) \cdot t + u \quad (36)$$

$$M_{+1, -1} = (+1) \cdot B_{+1, -1} \cdot m + (-1) \cdot B_{+1, -1} \cdot q + B_{+1, -1} \cdot p + (+1) \cdot s + (-1) \cdot t + u \quad (37)$$

$$M_{-1, 0} = (-1) \cdot B_{-1, 0} \cdot m + (0) \cdot B_{-1, 0} \cdot q + B_{-1, 0} \cdot p + (-1) \cdot s + (0) \cdot t + u \quad (38)$$

$$M_{0, 0} = (0) \cdot B_{0, 0} \cdot m + (0) \cdot B_{0, 0} \cdot q + B_{0, 0} \cdot p + (0) \cdot s + (0) \cdot t + u \quad (39)$$

$$M_{+1, 0} = (+1) \cdot B_{+1, 0} \cdot m + (0) \cdot B_{+1, 0} \cdot q + B_{+1, 0} \cdot p + (+1) \cdot s + (0) \cdot t + u \quad (40)$$

$$M_{-1, +1} = (-1) \cdot B_{-1, +1} \cdot m + (+1) \cdot B_{-1, +1} \cdot q + B_{-1, +1} \cdot p + (-1) \cdot s + (+1) \cdot t + u \quad (41)$$

$$M_{0, +1} = (0) \cdot B_{0, +1} \cdot m + (+1) \cdot B_{0, +1} \cdot q + B_{0, +1} \cdot p + (0) \cdot s + (+1) \cdot t + u \quad (42)$$

$$M_{+1, +1} = (+1) \cdot B_{+1, +1} \cdot m + (+1) \cdot B_{+1, +1} \cdot q + B_{+1, +1} \cdot p + (+1) \cdot s + (+1) \cdot t + u \quad (43)$$

$$u = (1 - p) \cdot Fc \quad (32)$$

[0426] 式(29)において、 j は、注目している画素の位置を0とした水平方向のインデックスであり、 k は、垂直方向のインデックスである。

[0427] このように、前景に対応するオブジェクトがシャッタ時間内において等速に移動し、前景に対応する成分が近傍において一定であるという仮定が成立するので、前景の成分の和は、式(29)で近似される。

[0428] なお、混合比 α を直線で近似する場合、前景の成分の和は、式(33)で表すことができる。

$$[0429]$$

$$f(x) = js + u \quad (33)$$

[0430] 式(13)の混合比 α および前景成分の和を、式(24)および式(29)を利用して置き換えると、画素値Mは、式(34)で表される。

$$[0431]$$

$$\begin{aligned} M &= (jm + kq + p) \cdot B + js + kt + u \\ &= jB \cdot m + kB \cdot q + B \cdot p + j \cdot s + k \cdot t + u \end{aligned} \quad (34)$$

[0432] 式(34)において、未知の変数は、混合比 α の面の水平方向の傾き m 、混合比 α の面の垂直方向の傾き q 、混合比 α の面の切片 p 、 s 、 t 、および u の6つである。

[0433] 注目している画素の近傍の画素に対応させて、式(34)に示す正規方程式に、画素値Mまたは画素値Bを設定し、画素値Mまたは画素値Bが設定された複数の正規方程式を最小自乗法で解いて、混合比 α を算出する。

[0434] 例えば、注目している画素の水平方向のインデックス j を0とし、垂直方向のインデックス k を0とし、注目している画素の近傍の 3×3 の画素について、式(34)に示す正規方程式に画素値Mまたは画素値Bを設定すると、式(35)乃至式(43)を得る。

【0435】注目している画素の水平方向のインデックスjが0であり、垂直方向のインデックスkが0であるので、注目している画素の混合比 α は、式(24)より、 $j=0$ および $k=0$ のときの値、すなわち、切片pに等しい。

【0436】従って、式(35)乃至式(43)の9つの式を基に、最小自乗法により、水平方向の傾きm、垂直方向の傾きq、切片p、s、t、およびuのそれぞれの値を算出し、切片pを混合比 α として出力すればよい。

【0437】次に、最小自乗法を適用して混合比 α を算出するより具体的な手順を説明する。

【0438】インデックスiおよびインデックスkを1つのインデックスxで表現すると、インデックスi、インデ

$$Mx = \sum_{y=0}^s ay \cdot Wy + ex$$

式(45)において、xは、0乃至8の整数のいずれかの値である。

【0442】式(45)から、式(46)を導くことが

$$ex = Mx - \sum_{y=0}^s ay \cdot Wy$$

【0444】ここで、最小自乗法を適用するため、誤差の自乗和Eを式(47)に示すように定義する。

$$E = \sum_{x=0}^s ex^2$$

【0446】誤差が最小になるためには、誤差の自乗和Eに対する、変数Wyの偏微分が0になればよい。ここで、vは、0乃至5の整数のいずれかの値である。従つ

$$\begin{aligned} \frac{\partial E}{\partial Wy} &= 2 \cdot \sum_{x=0}^s ex \cdot \frac{\partial ex}{\partial Wy} \\ &= 2 \cdot \sum_{x=0}^s ex \cdot av = 0 \end{aligned}$$

【0448】式(48)に式(46)を代入すると、式(49)を得る。

$$\sum_{x=0}^s (av \cdot \sum_{y=0}^s ay \cdot Wy) = \sum_{x=0}^s av \cdot Mx$$

【0450】式(49)のvに0乃至5の整数のいずれか1つを代入して得られる6つの式に、例えば、掃き出し法(Gauss-Jordanの消去法)などを適用して、wyを算出する。上述したように、w0は水平方向の傾きmであり、w1は垂直方向の傾きqであり、w2は切片pであり、w3はsであり、w4はtであり、w5はuである。

【0451】以上のように、画素値Mおよび画素値Bを設定した式に、最小自乗法を適用することにより、水平方向の傾きm、垂直方向の傾きq、切片p、s、t、およびuを求めることができる。

【0452】式(35)乃至式(43)に対応する説明において、混合領域に含まれる画素の画素値をMとし、背景領域に含まれる画素の画素値をBとして説明したが、注目している画素が、カバードバックグラウンド領域に含まれる場合、またはアンカバードバックグラウンド領域に含まれる場合のそれぞれに対して、正規方程式

クスk、およびインデックスxの関係は、式(44)で表される。

【0439】

$$x = (j+1) \cdot 3 + (k+1) \quad (44)$$

【0440】水平方向の傾きm、垂直方向の傾きq、切片p、s、t、およびuをそれぞれ変数w0, w1, w2, w3, w4、およびw5と表現し、jB, kB, B, j, k、および1をそれぞれa0, a1, a2, a3, a4、およびa5と表現する。誤差exを考慮すると、式(35)乃至式(43)は、式(45)に書き換えることができる。

【0441】

【数12】

$$(45)$$

できる。

【0443】

【数13】

$$(46)$$

【0445】

【数14】

$$(47)$$

て、式(48)を満たすようにwyを求める。

【0447】

【数15】

$$(48)$$

【0449】

【数16】

$$(49)$$

を立てる必要がある。

【0453】例えば、図64に示す、フレーム#nのカバードバックグラウンド領域に含まれる画素の混合比 α を求める場合、フレーム#nの画素のC04乃至C08、およびフレーム#n-1の画素の画素値P04乃至P08が、正規方程式に設定される。

【0454】図65に示す、フレーム#nのアンカバードバックグラウンド領域に含まれる画素の混合比 α を求める場合、フレーム#nの画素のC28乃至C32、およびフレーム#n+1の画素の画素値N28乃至N32が、正規方程式に設定される。

【0455】また、例えば、図75に示す、カバードバックグラウンド領域に含まれる画素の混合比 α を算出するとき、以下の式(50)乃至式(58)が立てられる。混合比 α を算出する画素の画素値は、Mc5である。

$$\begin{aligned}
 Mc1 &= (-1) \cdot Bc1 \cdot m+(-1) \cdot Bc1 \cdot q+Bc1 \cdot p+(-1) \cdot s+(-1) \cdot t+u & (50) \\
 Mc2 &= (0) \cdot Bc2 \cdot m+(-1) \cdot Bc2 \cdot q+Bc2 \cdot p+(0) \cdot s+(-1) \cdot t+u & (51) \\
 Mc3 &= (+1) \cdot Bc3 \cdot m+(-1) \cdot Bc3 \cdot q+Bc3 \cdot p+(-1) \cdot s+(-1) \cdot t+u & (52) \\
 Mc4 &= (-1) \cdot Bc4 \cdot m+(0) \cdot Bc4 \cdot q+Bc4 \cdot p+(-1) \cdot s+(0) \cdot t+u & (53) \\
 Mc5 &= (0) \cdot Bc5 \cdot m+(0) \cdot Bc5 \cdot q+Bc5 \cdot p+(0) \cdot s+(0) \cdot t+u & (54) \\
 Mc6 &= (+1) \cdot Bc6 \cdot m+(0) \cdot Bc6 \cdot q+Bc6 \cdot p+(-1) \cdot s+(0) \cdot t+u & (55) \\
 Mc7 &= (-1) \cdot Bc7 \cdot m+(+1) \cdot Bc7 \cdot q+Bc7 \cdot p+(-1) \cdot s+(+1) \cdot t+u & (56) \\
 Mc8 &= (0) \cdot Bc8 \cdot m+(+1) \cdot Bc8 \cdot q+Bc8 \cdot p+(0) \cdot s+(+1) \cdot t+u & (57) \\
 Mc9 &= (+1) \cdot Bc9 \cdot m+(+1) \cdot Bc9 \cdot q+Bc9 \cdot p+(-1) \cdot s+(+1) \cdot t+u & (58)
 \end{aligned}$$

【0456】フレーム#nのカバードバックグラウンド領域に含まれる画素の混合比 α を算出するとき、式(50)乃至式(58)において、フレーム#nの画素に対応する、フレーム#n-1の画素の背景領域の画素の画素値 $Bc1$ 乃至 $Bc9$ が使用される。

$$\begin{aligned}
 Mu1 &= (-1) \cdot Bu1 \cdot m+(-1) \cdot Bu1 \cdot q+Bu1 \cdot p+(-1) \cdot s+(-1) \cdot t+u & (59) \\
 Mu2 &= (0) \cdot Bu2 \cdot m+(-1) \cdot Bu2 \cdot q+Bu2 \cdot p+(0) \cdot s+(-1) \cdot t+u & (60) \\
 Mu3 &= (+1) \cdot Bu3 \cdot m+(-1) \cdot Bu3 \cdot q+Bu3 \cdot p+(-1) \cdot s+(-1) \cdot t+u & (61) \\
 Mu4 &= (-1) \cdot Bu4 \cdot m+(0) \cdot Bu4 \cdot q+Bu4 \cdot p+(-1) \cdot s+(0) \cdot t+u & (62) \\
 Mu5 &= (0) \cdot Bu5 \cdot m+(0) \cdot Bu5 \cdot q+Bu5 \cdot p+(0) \cdot s+(0) \cdot t+u & (63) \\
 Mu6 &= (+1) \cdot Bu6 \cdot m+(0) \cdot Bu6 \cdot q+Bu6 \cdot p+(-1) \cdot s+(0) \cdot t+u & (64) \\
 Mu7 &= (-1) \cdot Bu7 \cdot m+(+1) \cdot Bu7 \cdot q+Bu7 \cdot p+(-1) \cdot s+(+1) \cdot t+u & (65) \\
 Mu8 &= (0) \cdot Bu8 \cdot m+(+1) \cdot Bu8 \cdot q+Bu8 \cdot p+(0) \cdot s+(+1) \cdot t+u & (66) \\
 Mu9 &= (+1) \cdot Bu9 \cdot m+(+1) \cdot Bu9 \cdot q+Bu9 \cdot p+(-1) \cdot s+(+1) \cdot t+u & (67)
 \end{aligned}$$

【0458】フレーム#nのアンカバードバックグラウンド領域に含まれる画素の混合比 α を算出するとき、式(59)乃至式(67)において、フレーム#nの画素に対応する、フレーム#n+1の画素の背景領域の画素の画素値 $Bu1$ 乃至 $Bu9$ が使用される。

【0459】図76は、推定混合比処理部401の構成を示すブロック図である。推定混合比処理部401に入力された画像は、遅延部501および足し込み部502に供給される。

【0460】遅延回路221は、入力画像を1フレーム遅延させ、足し込み部502に供給する。足し込み部502に、入力画像としてフレーム#nが入力されているとき、遅延回路221は、フレーム#n-1を足し込み部502に供給する。

【0461】足し込み部502は、混合比 α を算出する画素の近傍の画素の画素値、およびフレーム#n-1の画素値を、正規方程式に設定する。例えば、足し込み部502は、式(50)乃至式(58)に基づいて、正規方程式に画素値 $Mc1$ 乃至 $Mc9$ および画素値 $Bc1$ 乃至 $Bc9$ を設定する。足し込み部502は、画素値が設定された正規方程式を演算部503に供給する。

【0462】演算部503は、足し込み部502から供給された正規方程式を書き出し法などにより解いて推定混合比を求め、求められた推定混合比を出力する。

【0463】このように、推定混合比処理部401は、入力画像を基に、推定混合比を算出して、混合比決定部403に供給することができる。

【0457】図75に示す、アンカバードバックグラウンド領域に含まれる画素の混合比 α を算出するとき、以下の式(59)乃至式(67)が立てられる。混合比 α を算出する画素の画素値は、 $Mu5$ である。

【0464】なお、推定混合比処理部402は、推定混合比処理部401と同様の構成を有するので、その説明は省略する。

【0465】図77は、推定混合比処理部401により算出された推定混合比の例を示す図である。図77に示す推定混合比は、等速で動いているオブジェクトに対応する前景の動き v が11であり、 7×7 画素のブロックを単位として方程式を生成して算出された結果を、1ラインに対して示すものである。

【0466】推定混合比は、混合領域において、図63に示すように、ほぼ直線的に変化していることがわかる。

【0467】混合比決定部403は、領域特定部101から供給された、混合比が算出される画素が、前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、またはアンカバードバックグラウンド領域のいずれかに属するかを示す領域情報を基に、混合比を設定する。混合比決定部403は、対象となる画素が前景領域に属する場合、0を混合比に設定し、対象となる画素が背景領域に属する場合、1を混合比に設定し、対象となる画素がカバードバックグラウンド領域に属する場合、推定混合比処理部401から供給された推定混合比を混合比に設定し、対象となる画素がアンカバードバックグラウンド領域に属する場合、推定混合比処理部402から供給された推定混合比を混合比に設定する。混合比決定部403は、領域情報を基に設定した混合比を出力する。

【0468】図78のフローチャートを参照して、推定

混合比処理部401が図76に示す構成を有する場合における、混合比算出部102の混合比の算出の処理を説明する。ステップS501において、混合比算出部102は、領域特定部101から供給された領域情報を取得する。ステップS502において、推定混合比処理部401は、カバードバックグラウンド領域に対応するモデルによる混合比推定の処理を実行し、推定混合比を混合比決定部403に供給する。混合比推定の処理の詳細は、図79のフローチャートを参照して、後述する。

【0469】ステップS503において、推定混合比処理部402は、アンカバードバックグラウンド領域に対応するモデルによる混合比推定の処理を実行し、推定混合比を混合比決定部403に供給する。

【0470】ステップS504において、混合比算出部102は、フレーム全体について、混合比を推定したか否かを判定し、フレーム全体について、混合比を推定していないと判定された場合、ステップS502に戻り、次の画素について混合比を推定する処理を実行する。

【0471】ステップS504において、フレーム全体について、混合比を推定したと判定された場合、ステップS505に進み、混合比決定部403は、領域特定部101から供給された、混合比が算出される画素が、前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、またはアンカバードバックグラウンド領域のいずれかに属するかを示す領域情報を基に、混合比を設定する。混合比決定部403は、対象となる画素が前景領域に属する場合、0を混合比に設定し、対象となる画素が背景領域に属する場合、1を混合比に設定し、対象となる画素がカバードバックグラウンド領域に属する場合、推定混合比処理部401から供給された推定混合比を混合比に設定し、対象となる画素がアンカバードバックグラウンド領域に属する場合、推定混合比処理部402から供給された推定混合比を混合比に設定し、処理は終了する。

【0472】このように、混合比算出部102は、領域特定部101から供給された領域情報、および入力画像を基に、各画素に対応する特徴量である混合比 α を算出することができる。

【0473】混合比 α を利用することにより、動いているオブジェクトに対応する画像に含まれる動きボケの情報を残したまま、画素値に含まれる前景の成分と背景の成分とを分離することが可能になる。

【0474】また、混合比 α に基づいて画像を合成すれば、実世界を実際に撮影し直したような動いているオブジェクトのスピードに合わせた正しい動きボケを含む画像を作ることが可能になる。

【0475】次に、図78のステップS502に対応する、カバードバックグラウンド領域に対応するモデルによる混合比推定の処理を図79のフローチャートを参照して説明する。

【0476】ステップS521において、足し込み部5

02は、入力された画像に含まれる画素値、および遅延回路221から供給される画像に含まれる画素値を、カバードバックグラウンド領域のモデルに対応する正規方程式に設定する。

【0477】ステップS522において、推定混合比処理部401は、対象となる画素についての設定が終了したか否かを判定し、対象となる画素についての設定が終了していないと判定された場合、ステップS521に戻り、正規方程式への画素値の設定の処理を繰り返す。

【0478】ステップS522において、対象となる画素についての画素値の設定が終了したと判定された場合、ステップS523に進み、演算部173は、画素値が設定された正規方程式を基に、推定混合比を演算して、求められた推定混合比を出力する。

【0479】このように、推定混合比処理部401は、入力画像を基に、推定混合比を演算することができる。

【0480】図78のステップS153におけるアンカバードバックグラウンド領域に対応するモデルによる混合比推定の処理は、アンカバードバックグラウンド領域のモデルに対応する正規方程式を利用した、図79のフローチャートに示す処理と同様なので、その説明は省略する。

【0481】なお、背景に対応するオブジェクトが静止しているとして説明したが、背景領域に対応する画像が動きを含んでいても上述した混合比を求める処理を適用することができる。例えば、背景領域に対応する画像が一様に動いているとき、推定混合比処理部401は、この動きに対応して画像全体をシフトさせ、背景に対応するオブジェクトが静止している場合と同様に処理する。また、背景領域に対応する画像が局所毎に異なる動きを含んでいるとき、推定混合比処理部401は、混合領域に属する画素に対応する画素として、動きに対応した画素を選択して、上述の処理を実行する。

【0482】次に、前景背景分離部105について説明する。図80は、前景背景分離部105の構成の一例を示すブロック図である。前景背景分離部105に供給された入力画像は、分離部601、スイッチ602、およびスイッチ604に供給される。カバードバックグラウンド領域を示す情報、およびアンカバードバックグラウンド領域を示す情報、領域特定部103から供給された領域情報は、分離部601に供給される。前景領域を示す領域情報は、スイッチ602に供給される。背景領域を示す領域情報は、スイッチ604に供給される。

【0483】混合比算出部104から供給された混合比 α は、分離部601に供給される。

【0484】分離部601は、カバードバックグラウンド領域を示す領域情報、アンカバードバックグラウンド領域を示す領域情報、および混合比 α を基に、入力画像から前景の成分を分離して、分離した前景の成分を合成部603に供給するとともに、入力画像から背景の成分

を分離して、分離した背景の成分を合成部605に供給する。

【0485】スイッチ602は、前景領域を示す領域情報を基に、前景に対応する画素が入力されたとき、閉じられ、入力画像に含まれる前景に対応する画素のみを合成部603に供給する。

【0486】スイッチ604は、背景領域を示す領域情報を基に、背景に対応する画素が入力されたとき、閉じられ、入力画像に含まれる背景に対応する画素のみを合成部605に供給する。

【0487】合成部603は、分離部601から供給された前景に対応する成分、スイッチ602から供給された前景に対応する画素を基に、前景成分画像を合成し、合成した前景成分画像を出力する。前景領域と混合領域とは重複しないので、合成部603は、例えば、前景に対応する成分と、前景に対応する画素とに論理和の演算を適用して、前景成分画像を合成する。

【0488】合成部603は、前景成分画像の合成の処理の最初に実行される初期化の処理において、内蔵しているフレームメモリに全ての画素値が0である画像を格納し、前景成分画像の合成の処理において、前景成分画像を格納（上書き）する。従って、合成部603が出力する前景成分画像の内、背景領域に対応する画素には、画素値として0が格納されている。

【0489】合成部605は、分離部601から供給された背景に対応する成分、スイッチ604から供給された背景に対応する画素を基に、背景成分画像を合成して、合成した背景成分画像を出力する。背景領域と混合領域とは重複しないので、合成部605は、例えば、背景に対応する成分と、背景に対応する画素とに論理和の演算を適用して、背景成分画像を合成する。

【0490】合成部605は、背景成分画像の合成の処理の最初に実行される初期化の処理において、内蔵しているフレームメモリに全ての画素値が0である画像を格納し、背景成分画像の合成の処理において、背景成分画像を格納（上書き）する。従って、合成部605が出力する背景成分画像の内、前景領域に対応する画素には、画素値として0が格納されている。

【0491】図81は、前景背景分離部105に入力される入力画像、並びに前景背景分離部105から出力される前景成分画像および背景成分画像を示す図である。

【0492】図81（A）は、表示される画像の模式図であり、図81（B）は、図81（A）に対応する前景領域に属する画素、背景領域に属する画素、および混合領域に属する画素を含む1ラインの画素を時間方向に展開したモデル図を示す。

【0493】図81（A）および図81（B）に示すように、前景背景分離部105から出力される背景成分画像は、背景領域に属する画素、および混合領域の画素に含まれる背景の成分から構成される。

【0494】図81（A）および図81（B）に示すように、前景背景分離部105から出力される前景成分画像は、前景領域に属する画素、および混合領域の画素に含まれる前景の成分から構成される。

【0495】混合領域の画素の画素値は、前景背景分離部105により、背景の成分と、前景の成分とに分離される。分離された背景の成分は、背景領域に属する画素と共に、背景成分画像を構成する。分離された前景の成分は、前景領域に属する画素と共に、前景成分画像を構成する。

【0496】このように、前景成分画像は、背景領域に対応する画素の画素値が0とされ、前景領域に対応する画素および混合領域に対応する画素に意味のある画素値が設定される。同様に、背景成分画像は、前景領域に対応する画素の画素値が0とされ、背景領域に対応する画素および混合領域に対応する画素に意味のある画素値が設定される。

【0497】次に、分離部601が実行する、混合領域に属する画素から前景の成分、および背景の成分を分離する処理について説明する。

【0498】図82は、図中の左から右に移動するオブジェクトに対応する前景を含む、2つのフレームの前景の成分および背景の成分を示す画像のモデルである。図82に示す画像のモデルにおいて、前景の動き量vは4であり、仮想分割数は、4とされている。

【0499】フレーム#nにおいて、最も左の画素、および左から14番目乃至18番目の画素は、背景の成分のみから成り、背景領域に属する。フレーム#nにおいて、左から2番目乃至4番目の画素は、背景の成分および前景の成分を含み、アンカーバードバックグラウンド領域に属する。フレーム#nにおいて、左から11番目乃至13番目の画素は、背景の成分および前景の成分を含み、カバードバックグラウンド領域に属する。フレーム#nにおいて、左から5番目乃至10番目の画素は、前景の成分のみから成り、前景領域に属する。

【0500】フレーム#n+1において、左から1番目乃至5番目の画素、および左から18番目の画素は、背景の成分のみから成り、背景領域に属する。フレーム#n+1において、左から6番目乃至8番目の画素は、背景の成分および前景の成分を含み、アンカーバードバックグラウンド領域に属する。フレーム#n+1において、左から15番目乃至17番目の画素は、背景の成分および前景の成分を含み、カバードバックグラウンド領域に属する。フレーム#n+1において、左から9番目乃至14番目の画素は、前景の成分のみから成り、前景領域に属する。

【0501】図83は、カバードバックグラウンド領域に属する画素から前景の成分を分離する処理を説明する図である。図83において、a1乃至a18は、フレーム#nにおける画素のぞれぞれに対応する混合比である。図83において、左から15番目乃至17番目の画素

は、カバードバックグラウンド領域に属する。

【0502】フレーム#nの左から15番目の画素の画素

$$\begin{aligned} C15 &= B15/v + F09/v + F08/v + F07/v \\ &= \alpha 15 \cdot B15 + F09/v + F08/v + F07/v \\ &= \alpha 15 \cdot P15 + F09/v + F08/v + F07/v \end{aligned}$$

ここで、 $\alpha 15$ は、フレーム#nの左から15番目の画素の混合比である。P15は、フレーム#n-1の左から15番目の画素の画素値である。

【0504】式(68)を基に、フレーム#nの左から15番目の画素の前景の成分の和f15は、式(69)で表される。

【0505】

$$\begin{aligned} f15 &= F09/v + F08/v + F07/v \\ &= C15 - \alpha 15 \cdot P15 \end{aligned} \quad (69)$$

【0506】同様に、フレーム#nの左から16番目の画素の前景の成分の和f16は、式(70)で表され、フレーム#nの左から17番目の画素の前景の成分の和f17は、式(71)で表される。

【0507】

$$f16 = C16 - \alpha 16 \cdot P16 \quad (70)$$

$$f17 = C17 - \alpha 17 \cdot P17 \quad (71)$$

【0508】このように、カバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値Cに含まれる前景の成分fcは、式(72)で計算される。

【0509】

$$fc = C - \alpha \cdot P \quad (72)$$

$$\begin{aligned} f02 &= F01/v \\ &= C02 - \alpha 2 \cdot N02 \end{aligned}$$

【0515】同様に、フレーム#nの左から3番目の画素の前景の成分の和f03は、式(75)で表され、フレーム#nの左から4番目の画素の前景の成分の和f04は、式

$$\begin{aligned} f03 &= C03 - \alpha 3 \cdot N03 \\ f04 &= C04 - \alpha 4 \cdot N04 \end{aligned}$$

【0517】このように、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値Cに含まれる前景の成分fuは、式(77)で計算される。

【0518】

$$fu = C - \alpha \cdot N \quad (77)$$

Nは、1つ後のフレームの、対応する画素の画素値である。

【0519】このように、分離部601は、領域情報に含まれる、カバードバックグラウンド領域を示す情報、およびアンカバードバックグラウンド領域を示す情報、並びに画素毎の混合比 α を基に、混合領域に属する画素から前景の成分、および背景の成分を分離することができる。

【0520】図85は、以上で説明した処理を実行する分離部601の構成の一例を示すブロック図である。分離部601に入力された画像は、フレームメモリ621に供給され、混合比算出部104から供給されたカバー

値C15は、式(68)で表される。

【0503】

$$(68)$$

Pは、1つ前のフレームの、対応する画素の画素値である。

【0510】図84は、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素から前景の成分を分離する処理を説明する図である。図84において、 $\alpha 1$ 乃至 $\alpha 18$ は、フレーム#nにおける画素のぞれぞれに対応する混合比である。図84において、左から2番目乃至4番目の画素は、アンカバードバックグラウンド領域に属する。

【0511】フレーム#nの左から2番目の画素の画素値C02は、式(73)で表される。

【0512】

$$\begin{aligned} C02 &= B02/v + B02/v + B02/v + F01/v \\ &= \alpha 2 \cdot B02 + F01/v \\ &= \alpha 2 \cdot N02 + F01/v \end{aligned} \quad (73)$$

ここで、 $\alpha 2$ は、フレーム#nの左から2番目の画素の混合比である。N02は、フレーム#n+1の左から2番目の画素の画素値である。

【0513】式(73)を基に、フレーム#nの左から2番目の画素の前景の成分の和f02は、式(74)で表される。

【0514】

$$(74)$$

(76)で表される。

【0516】

$$(75)$$

$$(76)$$

ドバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域を示す領域情報、並びに混合比 α は、分離処理ブロック622に入力される。

【0521】フレームメモリ621は、入力された画像をフレーム単位で記憶する。フレームメモリ621は、処理の対象がフレーム#nであるとき、フレーム#nの1つ前のフレームであるフレーム#n-1、フレーム#n、およびフレーム#nの1つ後のフレームであるフレーム#n+1を記憶する。

【0522】フレームメモリ621は、フレーム#n-1、フレーム#n、およびフレーム#n+1の対応する画素を分離処理ブロック622に供給する。

【0523】分離処理ブロック622は、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域を示す領域情報、並びに混合比 α を基に、フレームメモリ621から供給されたフレーム#n-1、フレーム#n、およびフレーム#n+1の対応する画素の画素値に図8

3 および図84を参照して説明した演算を適用して、フレーム#nの混合領域に属する画素から前景の成分および背景の成分を分離して、フレームメモリ623に供給する。

【0524】分離処理プロック622は、アンカバード領域処理部631、カバード領域処理部632、合成部633、および合成部634で構成されている。

【0525】アンカバード領域処理部631の乗算器641は、混合比 α を、フレームメモリ621から供給されたフレーム#n+1の画素の画素値に乘じて、スイッチ642に出力する。スイッチ642は、フレームメモリ621から供給されたフレーム#nの画素（フレーム#n+1の画素に対応する）がアンカバードバックグラウンド領域であるとき、閉じられ、乗算器641から供給された混合比 α を乗じた画素値を演算器643および合成部634に供給する。スイッチ642から出力されるフレーム#n+1の画素の画素値に混合比 α を乗じた値は、フレーム#nの対応する画素の画素値の背景の成分に等しい。

【0526】演算器643は、フレームメモリ621から供給されたフレーム#nの画素の画素値から、スイッチ642から供給された背景の成分を減じて、前景の成分を求める。演算器643は、アンカバードバックグラウンド領域に属する、フレーム#nの画素の前景の成分を合成部633に供給する。

【0527】カバード領域処理部632の乗算器651は、混合比 α を、フレームメモリ621から供給されたフレーム#n-1の画素の画素値に乘じて、スイッチ652に出力する。スイッチ652は、フレームメモリ621から供給されたフレーム#nの画素（フレーム#n-1の画素に対応する）がカバードバックグラウンド領域であるとき、閉じられ、乗算器651から供給された混合比 α を乗じた画素値を演算器653および合成部634に供給する。スイッチ652から出力されるフレーム#n-1の画素の画素値に混合比 α を乗じた値は、フレーム#nの対応する画素の画素値の背景の成分に等しい。

【0528】演算器653は、フレームメモリ621から供給されたフレーム#nの画素の画素値から、スイッチ652から供給された背景の成分を減じて、前景の成分を求める。演算器653は、カバードバックグラウンド領域に属する、フレーム#nの画素の前景の成分を合成部633に供給する。

【0529】合成部633は、フレーム#nの、演算器643から供給された、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素の前景の成分、および演算器653から供給された、カバードバックグラウンド領域に属する画素の前景の成分を合成して、フレームメモリ623に供給する。

【0530】合成部634は、フレーム#nの、スイッチ642から供給された、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素の背景の成分、およびスイッチ652

から供給された、カバードバックグラウンド領域に属する画素の背景の成分を合成して、フレームメモリ623に供給する。

【0531】フレームメモリ623は、分離処理プロック622から供給された、フレーム#nの混合領域の画素の前景の成分と、背景の成分とをそれぞれに記憶する。

【0532】フレームメモリ623は、記憶しているフレーム#nの混合領域の画素の前景の成分、および記憶しているフレーム#nの混合領域の画素の背景の成分を出力する。

【0533】特徴量である混合比 α を利用することにより、画素値に含まれる前景の成分と背景の成分とを完全に分離することが可能になる。

【0534】合成部603は、分離部601から出力された、フレーム#nの混合領域の画素の前景の成分と、前景領域に属する画素とを合成して前景成分画像を生成する。合成部605は、分離部601から出力された、フレーム#nの混合領域の画素の背景の成分と、背景領域に属する画素とを合成して背景成分画像を生成する。

【0535】図86は、図82のフレーム#nに対応する、前景成分画像の例と、背景成分画像の例を示す図である。

【0536】図86（A）は、図82のフレーム#nに対応する、前景成分画像の例を示す。最も左の画素、および左から14番目の画素は、前景と背景が分離される前において、背景の成分のみから成っていたので、画素値が0とされる。

【0537】左から2番目乃至4番目の画素は、前景と背景とが分離される前において、アンカバードバックグラウンド領域に属し、背景の成分が0とされ、前景の成分がそのまま残されている。左から11番目乃至13番目の画素は、前景と背景とが分離される前において、カバードバックグラウンド領域に属し、背景の成分が0とされ、前景の成分がそのまま残されている。左から5番目乃至10番目の画素は、前景の成分のみから成るので、そのまま残される。

【0538】図86（B）は、図82のフレーム#nに対応する、背景成分画像の例を示す。最も左の画素、および左から14番目の画素は、前景と背景とが分離される前において、背景の成分のみから成っていたので、そのまま残される。

【0539】左から2番目乃至4番目の画素は、前景と背景とが分離される前において、アンカバードバックグラウンド領域に属し、前景の成分が0とされ、背景の成分がそのまま残されている。左から11番目乃至13番目の画素は、前景と背景とが分離される前において、カバードバックグラウンド領域に属し、前景の成分が0とされ、背景の成分がそのまま残されている。左から5番目乃至10番目の画素は、前景と背景とが分離される前において、前景の成分のみから成っていたので、画素値

が0とされる。

【0540】次に、図87に示すフローチャートを参照して、前景背景分離部105による前景と背景との分離の処理を説明する。ステップS601において、分離部601のフレームメモリ621は、入力画像を取得し、前景と背景との分離の対象となるフレーム#nを、その前のフレーム#n-1およびその後のフレーム#n+1と共に記憶する。

【0541】ステップS602において、分離部601の分離処理ブロック622は、混合比算出部104から供給された領域情報を取得する。ステップS603において、分離部601の分離処理ブロック622は、混合比算出部104から供給された混合比 α を取得する。

【0542】ステップS604において、アンカバード領域処理部631は、領域情報および混合比 α を基に、フレームメモリ621から供給された、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値から、背景の成分を抽出する。

【0543】ステップS605において、アンカバード領域処理部631は、領域情報および混合比 α を基に、フレームメモリ621から供給された、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値から、前景の成分を抽出する。

【0544】ステップS606において、カバード領域処理部632は、領域情報および混合比 α を基に、フレームメモリ621から供給された、カバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値から、背景の成分を抽出する。

【0545】ステップS607において、カバード領域処理部632は、領域情報および混合比 α を基に、フレームメモリ621から供給された、カバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値から、前景の成分を抽出する。

【0546】ステップS608において、合成部633は、ステップS605の処理で抽出されたアンカバードバックグラウンド領域に属する画素の前景の成分と、ステップS607の処理で抽出されたカバードバックグラウンド領域に属する画素の前景の成分とを合成する。合成された前景の成分は、合成部603に供給される。更に、合成部603は、スイッチ602を介して供給された前景領域に属する画素と、分離部601から供給された前景の成分とを合成して、前景成分画像を生成する。

【0547】ステップS609において、合成部634は、ステップS604の処理で抽出されたアンカバードバックグラウンド領域に属する画素の背景の成分と、ステップS606の処理で抽出されたカバードバックグラウンド領域に属する画素の背景の成分とを合成する。合成された背景の成分は、合成部605に供給される。更に、合成部605は、スイッチ604を介して供給された背景領域に属する画素と、分離部601から供給され

た背景の成分とを合成して、背景成分画像を生成する。

【0548】ステップS610において、合成部603は、前景成分画像を出力する。ステップS611において、合成部605は、背景成分画像を出力し、処理は終了する。

【0549】このように、前景背景分離部105は、領域情報および混合比 α を基に、入力画像から前景の成分と、背景の成分とを分離し、前景の成分のみから成る前景成分画像、および背景の成分のみから成る背景成分画像を出力することができる。

【0550】次に、前景成分画像からの動きボケの除去について説明する。

【0551】図88は、動きボケ除去部106の構成の一例を示すブロック図である。動き検出部102から供給された動きベクトルとその位置情報、および領域特定部103から供給された領域情報は、処理単位決定部801およびモデル化部802に供給される。前景背景分離部105から供給された前景成分画像は、足し込み部804に供給される。

【0552】処理単位決定部801は、動きベクトルとその位置情報、および領域情報を基に、動きベクトルと共に、生成した処理単位をモデル化部802に供給する。処理単位決定部801は、生成した処理単位を足し込み部804に供給する。

【0553】処理単位決定部801が生成する処理単位は、図89に例を示すように、前景成分画像のカバードバックグラウンド領域に対応する画素から始まり、アンカバードバックグラウンド領域に対応する画素までの動き方向に並ぶ連続する画素、またはアンカバードバックグラウンド領域に対応する画素から始まり、カバードバックグラウンド領域に対応する画素までの動き方向に並ぶ連続する画素を示す。処理単位は、例えば、左上点（処理単位で指定される画素であって、画像上で最も左または最も上に位置する画素の位置）および右下点の2つのデータから成る。

【0554】モデル化部802は、動きベクトルおよび入力された処理単位を基に、モデル化を実行する。より具体的には、例えば、モデル化部802は、処理単位に含まれる画素の数、画素値の時間方向の仮想分割数、および画素毎の前景の成分の数に対応する複数のモデルを予め記憶しておき、処理単位、および画素値の時間方向の仮想分割数を基に、図90に示すような、画素値と前景の成分との対応を指定するモデルを選択するようにしても良い。

【0555】例えば、処理単位に対応する画素の数が12でありシャッタ時間内の動き量vが5であるときにおいては、モデル化部802は、仮想分割数を5とし、最も左に位置する画素が1つの前景の成分を含み、左から2番目の画素が2つの前景の成分を含み、左から3番目の画素が3つの前景の成分を含み、左から4番目の画素

が4つの前景の成分を含み、左から5番目の画素が5つの前景の成分を含み、左から6番目の画素が5つの前景の成分を含み、左から7番目の画素が5つの前景の成分を含み、左から8番目の画素が5つの前景の成分を含み、左から9番目の画素が4つの前景の成分を含み、左から10番目の画素が3つの前景の成分を含み、左から11番目の画素が2つの前景の成分を含み、左から12番目の画素が1つの前景の成分を含み、全体として8つの前景の成分から成るモデルを選択する。

【0556】なお、モデル化部802は、予め記憶してあるモデルから選択するのではなく、動きベクトル、および処理単位が供給されたとき、動きベクトル、および処理単位を基に、モデルを生成するようにしてもよい。

【0557】モデル化部802は、選択したモデルを方

$$C01=F01/v \quad (78)$$

$$C02=F02/v+F01/v \quad (79)$$

$$C03=F03/v+F02/v+F01/v \quad (80)$$

$$C04=F04/v+F03/v+F02/v+F01/v \quad (81)$$

$$C05=F05/v+F04/v+F03/v+F02/v+F01/v \quad (82)$$

$$C06=F06/v+F05/v+F04/v+F03/v+F02/v \quad (83)$$

$$C07=F07/v+F06/v+F05/v+F04/v+F03/v \quad (84)$$

$$C08=F08/v+F07/v+F06/v+F05/v+F04/v \quad (85)$$

$$C09=F08/v+F07/v+F06/v+F05/v \quad (86)$$

$$C10=F08/v+F07/v+F06/v \quad (87)$$

$$C11=F08/v+F07/v \quad (88)$$

$$C12=F08/v \quad (89)$$

【0561】方程式生成部803は、生成した方程式を変形して方程式を生成する。方程式生成部803が生成

程式生成部803に供給する。

【0558】方程式生成部803は、モデル化部802から供給されたモデルを基に、方程式を生成する。図90に示す前景成分画像のモデルを参照して、前景の成分の数が8であり、処理単位に対応する画素の数が12であり、動き量vが5であり、仮想分割数が5であるときの、方程式生成部803が生成する方程式について説明する。

【0559】前景成分画像に含まれるシャッタ時間/vに対応する前景成分がF01/v乃至F08/vであるとき、F01/v乃至F08/vと画素値C01乃至C12との関係は、式(78)乃至式(89)で表される。

【0560】

する方程式を、式(90)乃至式(101)に示す。

$$C01=1 \cdot F01/v+0 \cdot F02/v+0 \cdot F03/v+0 \cdot F04/v+0 \cdot F05/v \\ +0 \cdot F06/v+0 \cdot F07/v+0 \cdot F08/v \quad (90)$$

$$C02=1 \cdot F01/v+1 \cdot F02/v+0 \cdot F03/v+0 \cdot F04/v+0 \cdot F05/v \\ +0 \cdot F06/v+0 \cdot F07/v+0 \cdot F08/v \quad (91)$$

$$C03=1 \cdot F01/v+1 \cdot F02/v+1 \cdot F03/v+0 \cdot F04/v+0 \cdot F05/v \\ +0 \cdot F06/v+0 \cdot F07/v+0 \cdot F08/v \quad (92)$$

$$C04=1 \cdot F01/v+1 \cdot F02/v+1 \cdot F03/v+1 \cdot F04/v+0 \cdot F05/v \\ +0 \cdot F06/v+0 \cdot F07/v+0 \cdot F08/v \quad (93)$$

$$C05=1 \cdot F01/v+1 \cdot F02/v+1 \cdot F03/v+1 \cdot F04/v+1 \cdot F05/v \\ +0 \cdot F06/v+0 \cdot F07/v+0 \cdot F08/v \quad (94)$$

$$C06=0 \cdot F01/v+1 \cdot F02/v+1 \cdot F03/v+1 \cdot F04/v+1 \cdot F05/v \\ +1 \cdot F06/v+0 \cdot F07/v+0 \cdot F08/v \quad (95)$$

$$C07=0 \cdot F01/v+0 \cdot F02/v+1 \cdot F03/v+1 \cdot F04/v+1 \cdot F05/v \\ +1 \cdot F06/v+1 \cdot F07/v+0 \cdot F08/v \quad (96)$$

$$C08=0 \cdot F01/v+0 \cdot F02/v+0 \cdot F03/v+1 \cdot F04/v+1 \cdot F05/v \\ +1 \cdot F06/v+1 \cdot F07/v+1 \cdot F08/v \quad (97)$$

$$C09=0 \cdot F01/v+0 \cdot F02/v+0 \cdot F03/v+0 \cdot F04/v+1 \cdot F05/v \\ +1 \cdot F06/v+1 \cdot F07/v+1 \cdot F08/v \quad (98)$$

$$C10=0 \cdot F01/v+0 \cdot F02/v+0 \cdot F03/v+0 \cdot F04/v+0 \cdot F05/v \\ +1 \cdot F06/v+1 \cdot F07/v+1 \cdot F08/v \quad (99)$$

$$C11=0 \cdot F01/v+0 \cdot F02/v+0 \cdot F03/v+0 \cdot F04/v+0 \cdot F05/v \\ +0 \cdot F06/v+1 \cdot F07/v+1 \cdot F08/v \quad (100)$$

$$C12=0 \cdot F01/v+0 \cdot F02/v+0 \cdot F03/v+0 \cdot F04/v+0 \cdot F05/v \\ +0 \cdot F06/v+0 \cdot F07/v+1 \cdot F08/v \quad (101)$$

【0562】式(90)乃至式(101)は、式(102)として表すこともできる。

$$Cj = \sum_{i=0}^m aij \cdot Fii/v \quad (102)$$

式(102)において、jは、画素の位置を示す。この例において、jは、1乃至12のいずれか1つの値を有する。また、iは、前景値の位置を示す。この例において、iは、1乃至8のいずれか1つの値を有する。aijは、iおよびjの値に対応して、0または1の値を有す

$$Cj = \sum_{i=0}^m aij \cdot Fii/v + ej \quad (103)$$

式(103)において、ejは、注目画素Cjに含まれる誤差である。

【0566】式(103)は、式(104)に書き換え

$$ej = Cj - \sum_{i=0}^m aij \cdot Fii/v \quad (104)$$

【0568】ここで、最小自乗法を適用するため、誤差の自乗和Eを式(105)に示すように定義する。

$$E = \sum_{j=0}^n ej^2 \quad (105)$$

【0570】誤差が最小になるためには、誤差の自乗和Eに対する、変数Fkによる偏微分の値が0になればよい。式(106)を満たすようにFkを求める。

$$\frac{\partial E}{\partial Fk} = 2 \cdot \sum_{j=0}^n ej \cdot \frac{\partial ej}{\partial Fk} \\ = 2 \cdot \sum_{j=0}^n \{ (Cj - \sum_{i=0}^m aij \cdot Fii/v) \cdot (-akj/v) \} = 0 \quad (106)$$

【0572】式(106)において、動き量vは固定値であるから、式(107)を導くことができる。

$$\sum_{j=0}^n akj \cdot (Cj - \sum_{i=0}^m aij \cdot Fii/v) = 0 \quad (107)$$

【0574】式(107)を展開して、移項すると、式(108)を得る。

$$\sum_{j=0}^n (akj \cdot \sum_{i=0}^m aij \cdot Fii) = v \cdot \sum_{j=0}^n akj \cdot Cj \quad (108)$$

【0576】式(108)のkに1乃至8の整数のいずれか1つを代入して得られる8つの式に展開する。得られた8つの式を、行列により1つの式により表すことができる。この式を正規方程式と呼ぶ。

【0577】このような最小自乗法に基づく、方程式生

る。

【0564】誤差を考慮して表現すると、式(102)は、式(103)のように表すことができる。

【0565】
【数18】

ことができる。

【0567】
【数19】

【0569】
【数20】

【0571】
【数21】

【0573】
【数22】

【0575】
【数23】

成部803が生成する正規方程式の例を式(109)に示す。

【0578】
【数24】

$$\begin{bmatrix} 5 & 4 & 3 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 5 & 4 & 3 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & 4 & 5 & 4 & 3 & 2 & 1 & 0 \\ 2 & 3 & 4 & 5 & 4 & 3 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 4 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 4 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} F01 \\ F02 \\ F03 \\ F04 \\ F05 \\ F06 \\ F07 \\ F08 \end{bmatrix} = v \cdot \begin{bmatrix} \sum C_i \\ \sum C_i \end{bmatrix} \quad (109)$$

【0579】式(109)を $A \cdot F = v \cdot C$ と表すと、 C, A, v が既知であり、 F は未知である。また、 A, v は、モデル化の時点で既知だが、 C は、足し込み動作において画素値を入力することで既知となる。

【0580】最小自乗法に基づく正規方程式により前景成分を算出することにより、画素 C に含まれている誤差を分散させることができる。

【0581】方程式生成部803は、このように生成された正規方程式を足し込み部804に供給する。

【0582】足し込み部804は、処理単位決定部801から供給された処理単位を基に、前景成分画像に含まれる画素値 C を、方程式生成部803から供給された行列の式に設定する。足し込み部804は、画素値 C を設定した行列を演算部805に供給する。

【0583】演算部805は、掃き出し法(Gauss-Jordanの消去法)などの解法に基づく処理により、動きボケ

$$\begin{bmatrix} 4 & 3 & 2 & 1 & 0 \\ 3 & 4 & 3 & 2 & 1 \\ 2 & 3 & 4 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 3 \\ 0 & 1 & 2 & 3 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} F01 \\ F02 \\ F03 \\ F04 \\ F05 \end{bmatrix} = v \cdot \begin{bmatrix} \sum C_i \\ \sum C_i \\ \sum C_i \\ \sum C_i \\ \sum C_i \end{bmatrix} \quad (110)$$

【0587】動きボケ除去部106は、このように処理単位の長さに対応した数の式を立てて、動きボケの量が調整された画素値である F_i を算出する。同様に、例えば、処理単位に含まれる画素の数が100あるとき、100個の画素に対応する式を生成して、 F_i を算出する。

【0588】以上のように、動きボケ除去部106は、動き量 v および処理単位に対応して、式を生成し、生成した式に前景成分画像の画素値を設定して、動きボケが除去された前景成分画像を算出する。

【0589】次に、図93のフローチャートを参照して、動きボケ除去部106による前景成分画像に含まれる動きボケの除去の処理を説明する。

【0590】ステップS801において、動きボケ除去部106の処理単位決定部801は、動きベクトルおよび領域情報を基に、処理単位を生成し、生成した処理単位をモデル化部802に供給する。

が除去された前景成分 F_i/v を算出して、動きボケが除去された前景の画素値である、0乃至8の整数のいずれかの i に対応する F_i を算出して、図91に例を示す、動きボケが除去された画素値である F_i から成る、動きボケが除去された前景成分画像を出力する。

【0584】なお、図91に示す動きボケが除去された前景成分画像において、 $C03$ 乃至 $C10$ のそれぞれに $F01$ 乃至 $F08$ のそれぞれが設定されているのは、画面に対する前景成分画像の位置を変化させないためであり、任意の位置に対応させることができる。

【0585】また、例えば、図92に示すように、処理単位に対応する画素の数が8であり、動き量 v が4であるとき、動きボケ除去部106は、式(110)に示す行列の式を生成する。

【0586】

【数25】

【0591】ステップS802において、動きボケ除去部106のモデル化部802は、動き量 v および処理単位に対応して、モデルの選択や生成を行う。ステップS803において、方程式生成部803は、選択されたモデルを基に、正規方程式を作成する。

【0592】ステップS804において、足し込み部804は、作成された正規方程式に前景成分画像の画素値を設定する。ステップS805において、足し込み部804は、処理単位に対応する全ての画素の画素値の設定を行ったか否かを判定し、処理単位に対応する全ての画素の画素値の設定を行っていないと判定された場合、ステップS804に戻り、正規方程式への画素値の設定の処理を繰り返す。

【0593】ステップS805において、処理単位の全ての画素の画素値の設定を行ったと判定された場合、ステップS806に進み、演算部805は、足し込み部8

04から供給された画素値が設定された正規方程式を基に、動きボケを除去した前景の画素値を算出して、処理は終了する。

【0594】このように、動きボケ除去部106は、動きベクトルおよび領域情報を基に、動きボケを含む前景画像から動きボケを除去することができる。

【0595】すなわち、サンプルデータである画素値に含まれる動きボケを除去することができる。

【0596】次に、補正部107による背景成分画像の補正について説明する。

【0597】図94は、図90に例を示す前景成分画像のモデルに対応する、背景成分画像のモデルの例を示す図である。

【0598】図94に示すように、元の入力画像の混合領域に対応する、背景成分画像の画素の画素値は、前景の成分が除去されているので、元の入力画像の背景領域に対応する画素に比較して、混合比 α に対応して、少ない数の背景の成分により構成されている。

【0599】例えば、図94に例を示す背景成分画像において、画素値C01は、4つの背景の成分B02/Vで構成され、画素値C02は、3つの背景の成分B03/Vで構成され、画素値C03は、2つの背景の成分B04/Vで構成され、画素値C04は、1つの背景の成分B05/Vで構成される。

【0600】また、図94に例を示す背景成分画像において、画素値C09は、1つの背景の成分B10/Vで構成され、画素値C10は、2つの背景の成分B11/Vで構成され、画素値C11は、3つの背景の成分B12/Vで構成され、画素値C12は、4つの背景の成分B13/Vで構成される。

【0601】このように、元の入力画像の混合領域に対応する、画素の画素値が、元の入力画像の背景領域に対応する画素に比較して、少ない数の背景の成分により構成されているので、前景成分画像の混合領域に対応する画像は、背景領域の画像に比較して、例えば、暗い画像となる。

【0602】補正部107は、このような、背景成分画像の混合領域に対応する画素の画素値のそれぞれに、混合比 α に対応する定数を乗じて、背景成分画像の混合領域に対応する画素の画素値を補正する。

【0603】例えば、図94に示す背景成分画像が入力されたとき、補正部107は、画素値C01に5/4を乗算し、画素値C02に5/3を乗算し、画素値C11に5/3を乗算し、画素値C12に5/4を乗算する。図91に例を示す、動きボケが除去された前景成分画像との画素の位置を整合させるために、補正部107は、画素値C03乃至C11の画素値を0とする。

【0604】補正部107は、図95に例を示す、混合領域に対応する画素の画素値を補正した背景成分画像を出力する。

【0605】このように、補正部107は、背景成分画像の混合領域に対応する画素の画素値を補正すると共

に、動きボケが除去された前景成分画像との画素の位置を整合させる。

【0606】図96は、空間方向に、より高解像度な画像を生成するクラス分類適応処理において使用される係数セットを生成する動きボケ除去画像処理部108の構成を示すブロック図である。例えば、図96に構成を示す動きボケ除去画像処理部108は、入力されたHD画像を基に、SD画像からHD画像を生成するクラス分類適応処理において使用される係数セットを生成する。

【0607】背景成分教師画像フレームメモリ1001は、補正部107から供給された、教師画像の補正された背景成分画像を記憶する。背景成分教師画像フレームメモリ1001は、記憶している教師画像の背景成分画像を加重平均部1003-1および学習部1006-1に供給する。

【0608】前景成分教師画像フレームメモリ1002は、動きボケ除去部106から供給された、教師画像の動きボケが除去された前景成分画像を記憶する。前景成分教師画像フレームメモリ1002は、記憶している教師画像の前景成分画像を加重平均部1003-2および学習部1006-2に供給する。

【0609】加重平均部1003-1は、背景成分教師画像フレームメモリ1001から供給された、例えば、HD画像である教師画像の背景成分画像を4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像を背景成分生徒画像フレームメモリ1004に供給する。

【0610】例えば、加重平均部1003-1は、図97に示すように、教師画像の2×2(横×縦)の4つの画素(同図において、白丸で示す部分)を1単位とし、各単位の4つの画素の画素値を加算して、加算された結果を4で除算する。加重平均部1003-1は、このように、4分の1加重平均された結果を、各単位の中心に位置する生徒画像の画素(同図において、黒丸で示す部分)に設定する。

【0611】背景成分生徒画像フレームメモリ1004は、加重平均部1003-1から供給された、教師画像の背景成分画像に対応する、生徒画像を記憶する。背景成分生徒画像フレームメモリ1004は、記憶している、教師画像の背景成分画像に対応する生徒画像を学習部1006-1に供給する。

【0612】加重平均部1003-2は、前景成分教師画像フレームメモリ1002から供給された、例えば、HD画像である教師画像の前景成分画像を4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像を前景成分生徒画像フレームメモリ1005に供給する。

【0613】前景成分生徒画像フレームメモリ1005は、加重平均部1003-2から供給された、教師画像の前景成分画像に対応する、SD画像である生徒画像を記

憶する。前景成分生徒画像フレームメモリ1005は、記憶している、教師画像の前景成分画像に対応する生徒画像を学習部1006-2に供給する。

【0614】学習部1006-1は、背景成分教師画像フレームメモリ1001から供給された教師画像の背景成分画像、および背景成分生徒画像フレームメモリ1004から供給された、教師画像の背景成分画像に対応する生徒画像を基に、背景成分画像に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ1007に供給する。

【0615】学習部1006-2は、前景成分教師画像フレームメモリ1002から供給された教師画像の前景成分画像、および前景成分生徒画像フレームメモリ1005から供給された、教師画像の前景成分画像に対応する生徒画像を基に、前景成分画像に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ1007に供給する。

【0616】係数セットメモリ1007は、学習部1006-1から供給された背景成分画像に対応する係数セット、および学習部1006-2から供給された前景成分画像に対応する係数セットを記憶する。

【0617】以下、学習部1006-1および学習部1006-2を個々に区別する必要がないとき、単に学習部1006と称する。

【0618】図98は、学習部1006の構成を示すブロック図である。

【0619】クラス分類部1031は、クラスタップ取得部1051および波形分類部1052で構成され、入力された生徒画像の、注目している画素である、注目画素をクラス分類する。クラスタップ取得部1051は、注目画素に対応する、生徒画像の画素である、所定の数のクラスタップを取得し、取得したクラスタップを波形分類部1052に供給する。

【0620】例えば、図97において、上からi番目で、左からj番目の生徒画像の画素（図中、黒丸で示す部分）を X_{ij} と表すとすると、クラスタップ取得部1051は、注目画素 X_{ij} の左上、上、右上、左、右、左下、下、右下に隣接する8つの画素 $X_{(i-1)(j-1)}$ 、 $X_{(i-1)j}$ 、 $X_{(i-1)(j+1)}$ 、 $X_{i(j-1)}$ 、 $X_{i(j+1)}$ 、 $X_{(i-1)(j-1)}$ 、 $X_{(i-1)j}$ 、 $X_{(i+1)(j+1)}$ に、自身を含め、合計9画素で構成されるクラスタップを取得する。このクラスタップは、波形分類部1052に供給される。

【0621】なお、この場合、クラスタップは、 3×3 画素でなる正方形形状のブロックで構成されることとなるが、クラス分類用ブロックの形状は、正方形である必要はなく、その他、例えば、長方形や、十文字形、その他の任意な形とすることが可能である。また、クラスタップを構成する画素数も、 3×3 の9画素に限定されるものではない。

【0622】波形分類部1052は、入力信号を、その

特徴に基づいていくつかのクラスに分類する、クラス分類処理を実行して、クラスタップを基に、注目画素を1つのクラスに分類する。波形分類部1052は、例えば、注目画素を512のクラスのうちの1つのクラスに分類し、分類されたクラスに対応するクラス番号を予測タップ取得部1032に供給する。

【0623】ここで、クラス分類処理について簡単に説明する。

【0624】いま、例えば、図99（A）に示すように、ある注目画素と、それに隣接する3つの画素により、 2×2 画素でなるクラスタップを構成し、また、各画素は、1ビットで表現される（0または1のうちのいずれかのレベルをとる）ものとする。この場合、注目画素を含む 2×2 の4画素のブロックは、各画素のレベル分布により、図99（B）に示すように、16（=（2¹）⁴）パターンに分類することができる。従って、いまの場合、注目画素は、16のパターンに分類することができ、このようなパターン分けが、クラス分類処理であり、クラス分類部1031において行われる。

【0625】なお、クラス分類処理は、画像（クラスタップ）のアクティビティ（画像の複雑さ）（変化の激しさ）などを考慮して行うようにすることが可能である。

【0626】ここで、通常、各画素には、例えば8ビット程度が割り当てられる。また、本実施の形態においては、上述したように、クラスタップは、 3×3 の9画素で構成される。従って、このようなクラスタップを対象にクラス分類処理を行ったのでは、（2⁸）⁹という膨大な数のクラスに分類されることになる。

【0627】そこで、本実施の形態においては、波形分類部1052において、クラスタップに対して、ADR-C処理が施され、これにより、クラスタップを構成する画素のビット数を小さくすることで、クラス数を削減する。

【0628】説明を簡単にするため、図100（A）に示すように、直線上に並んだ4画素で構成されるクラスタップを考えると、ADR-C処理においては、その画素値の最大値MAXと最小値MINが検出される。そして、 $DR = MAX - MIN$ を、クラスタップで構成されるブロックの局所的なダイナミックレンジとし、このダイナミックレンジDRに基づいて、クラスタップのブロックを構成する画素の画素値がKビットに再量子化される。

【0629】即ち、ブロック内の各画素値から、最小値MINを減算し、その減算値を $DR / 2^K$ で除算する。そして、その結果得られる除算値に対応するコード（ADR-Cコード）に変換される。具体的には、例えば、 $K = 2$ とした場合、図100（B）に示すように、除算値が、ダイナミックレンジDRを4（=2²）等分して得られるいずれの範囲に属するかが判定され、除算値が、

最も下のレベルの範囲、下から2番目のレベルの範囲、下から3番目のレベルの範囲、または最も上のレベルの範囲に属する場合には、それぞれ、例えば、00B、01B、10B、または11Bなどの2ビットにコード化される(Bは2進数であることを表す)。そして、復号側においては、ADRCコード00B、01B、10B、または11Bは、ダイナミックレンジDRを4等分して得られる最も下のレベルの範囲の中心値L00、下から2番目のレベルの範囲の中心値L01、下から3番目のレベルの範囲の中心値L10、または最も上のレベルの範囲の中心値L11に変換され、その値に、最小値MINが加算されることで復号が行われる。

【0630】ここで、このようなADRC処理はノンエンジマッチングと呼ばれる。

【0631】なお、ADRC処理については、本件出願人が先に出願した、例えば、特開平3-53778号公報などに、その詳細が開示されている。

【0632】クラスタップを構成する画素に割り当てられているビット数より少ないビット数で再量子化を行うADRC処理を施すことにより、上述したように、クラス数を削減することができ、このようなADRC処理が、波形分類部1052において行われる。

【0633】なお、本実施の形態では、波形分類部1052において、ADRCコードに基づいて、クラス分類処理が行われるが、クラス分類処理は、その他、例えば、DPCM(予測符号化)や、BTC(Block Truncation Coding)、VQ(ベクトル量子化)、DCT(離散コサイン変換)、アダマール変換などを施したデータを対象に行うようにすることも可能である。

【0634】予測タップ取得部1032は、クラス番号を基に、生徒画像の画素から、クラスに対応し、元の画像(教師画像)の予測値を計算するための単位である、予測タップを取得し、取得した予測タップおよびクラス番号を対応画素取得部1033に供給する。

【0635】例えば、図97において、生徒画像の画素 X_{ij} (図中、黒丸で示す部分)を中心とする、元の画像(教師画像)における 2×2 の9画素の画素値を、その最も左から右方向、かつ上から下方向に、 $Y_{ij}(1)$ 、 $Y_{ij}(2)$ 、 $Y_{ij}(3)$ 、 $Y_{ij}(4)$ と表すとすると、画素 $Y_{ij}(1)$ 乃至 $Y_{ij}(4)$ の予測値の計算に必要な係数を算出するために、予測タップ取得部1032は、例えば、生徒画像の画素 X_{ij} を中心とする 3×3 の9画素 $X_{(i-1)(j-1)}$ 、 $X_{(i-1)j}$ 、 $X_{(i-1)(j+1)}$ 、 $X_{i(j-1)}$ 、 X_{ij} 、 $X_{i(j+1)}$ 、 $X_{(i+1)(j-1)}$ 、 $X_{(i+1)j}$ 、 $X_{(i+1)(j+1)}$ を、

$$E[y] = w_1x_1 + w_2x_2 + \dots$$

【0645】そこで、一般化するために、予測係数wの集合でなる行列W、生徒データの集合でなる行列X、および予測値E[y]の集合でなる行列Y'を、

【数26】

$(i+1)(j+1)$ で構成される正方形の予測タップを取得する。

【0636】具体的には、例えば、図97において四角形で囲む、教師画像における画素 $Y_{33}(1)$ 乃至 $Y_{33}(4)$ の4画素の予測値の計算に必要な係数を算出するには、画素 X_{22} 、 X_{23} 、 X_{24} 、 X_{32} 、 X_{33} 、 X_{34} 、 X_{42} 、 X_{43} 、 X_{44} により、予測タップが構成される(この場合の注目画素は、 X_{33} となる)。

【0637】対応画素取得部1033は、予測タップおよびクラス番号を基に、予測すべき画素値に対応する教師画像の画素の画素値を取得し、予測タップ、クラス番号、および取得した予測すべき画素値に対応する教師画像の画素の画素値を正規方程式生成部1034に供給する。

【0638】例えば、対応画素取得部1033は、教師画像における画素 $Y_{33}(1)$ 乃至 $Y_{33}(4)$ の4画素の予測値の計算に必要な係数を算出するとき、予測すべき画素値に対応する教師画像の画素として、画素 $Y_{33}(1)$ 乃至 $Y_{33}(4)$ の画素値を取得する。

【0639】正規方程式生成部1034は、予測タップ、クラス番号、および取得した予測すべき画素値を基に、予測タップおよび予測すべき画素値の関係に対応する、適応処理において使用される係数セットを算出するための正規方程式を生成し、クラス番号と共に、生成した正規方程式を係数計算部1035に供給する。

【0640】係数計算部1035は、正規方程式生成部1034から供給された正規方程式を解いて、分類されたクラスに対応する、適応処理において使用される係数セットを計算する。係数計算部1035は、クラス番号と共に、計算した係数セットを係数セットメモリ1007に供給する。

【0641】正規方程式生成部1034は、このような正規方程式に対応する行列を生成し、係数計算部1035は、生成された行列を基に、係数セットを計算するようにしてもよい。

【0642】ここで、適応処理について説明する。

【0643】例えば、いま、教師画像の画素値yの予測値E[y]を、その周辺の幾つかの画素の画素値(以下、適宜、生徒データという) x_1 、 x_2 、 \dots と、所定の予測係数 w_1 、 w_2 、 \dots の線形結合により規定される線形1次結合モデルにより求めることを考える。この場合、予測値E[y]は、次式で表すことができる。

【0644】

$$X = \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1n} \\ x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ x_{m1} & x_{m2} & \cdots & x_{mn} \end{bmatrix}$$

で定義すると、次のような観測方程式が成立する。

【0646】

$$W = \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \\ \cdots \\ w_n \end{bmatrix}, Y' = \begin{bmatrix} E[y_1] \\ E[y_2] \\ \cdots \\ E[y_n] \end{bmatrix}$$

$$XW = Y'$$

【0647】そして、この観測方程式に最小自乗法を適用して、元の画像の画素値 y に近い予測値 $E[y]$ を求めるを考える。この場合、元の画像の画素値（以下、適宜、教師データという） y の集合でなる行列 Y 、および元の画像の画素値 y に対する予測値 $E[y]$ の残差 e の集合でなる行列 E を、

【数27】

$$E = \begin{bmatrix} e_1 \\ e_2 \\ \cdots \\ e_n \end{bmatrix}, Y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \cdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

$$XW = Y + E$$

【0649】この場合、元の画像の画素値 y に近い予測値 $E[y]$ を求めるための予測係数 w_i は、自乗誤差

【数28】

$$\sum_{i=1}^m e_i^2$$

を最小にすることで求めることができる。

$$e_1 \frac{\partial e_1}{\partial w_1} + e_2 \frac{\partial e_2}{\partial w_1} + \cdots + e_n \frac{\partial e_n}{\partial w_1} = 0 \quad (i=1, 2, \dots, n) \quad (114)$$

【0652】そこで、まず、式 (113) を、予測係数 w_i で微分することにより、次式が成立する。

$$\frac{\partial e_1}{\partial w_1} = x_{11}, \frac{\partial e_1}{\partial w_2} = x_{12}, \cdots, \frac{\partial e_1}{\partial w_m} = x_{1m}, \quad (i=1, 2, \dots, m) \quad (115)$$

【0654】式 (114) より、式 (116) が得られる。

$$\sum_{i=1}^m e_i x_{11} = 0, \sum_{i=1}^m e_i x_{12} = 0, \cdots, \sum_{i=1}^m e_i x_{1m} = 0 \quad (116)$$

【0656】さらに、式 (113) の残差方程式における生徒データ x 、予測係数 w 、教師データ y 、および残差 e の関係を考慮すると、式 (116) から、次のように

(112)

で定義すると、式 (112) から、次のような残差方程式が成立する。

【0648】

(113)

【0650】従って、上述の自乗誤差を予測係数 w_i で微分したものが 0 になる場合、即ち、次式を満たす予測係数 w_i が、元の画像の画素値 y に近い予測値 $E[y]$ を求めるため最適値ということになる。

【0651】

【数29】

【0653】

【数30】

【0655】

【数31】

な正規方程式を得ることができる。

【0657】

【数32】

$$\left\{ \begin{array}{l} (\sum_{i=1}^m x_{ii}x_{ii})w_1 + (\sum_{i=1}^m x_{ii}x_{12})w_2 + \dots + (\sum_{i=1}^m x_{ii}x_{1n})w_n = (\sum_{i=1}^m x_{ii}y_i) \\ (\sum_{i=1}^m x_{12}x_{ii})w_1 + (\sum_{i=1}^m x_{12}x_{12})w_2 + \dots + (\sum_{i=1}^m x_{12}x_{1n})w_n = (\sum_{i=1}^m x_{12}y_i) \\ \dots \\ (\sum_{i=1}^m x_{in}x_{ii})w_1 + (\sum_{i=1}^m x_{in}x_{12})w_2 + \dots + (\sum_{i=1}^m x_{in}x_{1n})w_n = (\sum_{i=1}^m x_{in}y_i) \end{array} \right. \quad \dots \quad (III)$$

..... (117)

【0658】式(117)の正規方程式は、求めるべき予測係数wの数と同じ数だけたてることができ、従つて、式(117)を解くことで、最適な予測係数wを求めることができる。なお、式(117)を解くにあたつては、例えば、掃き出し法(Gauss-Jordanの消去法)などを適用することが可能である。

【0659】以上のようにして、クラスごとに最適な予測係数wを求め、さらに、その予測係数wを用い、式(111)により、教師画像の画素値yに近い予測値E[y]を求めるのが適応処理である。

【0660】正規方程式生成部1034は、クラスごとに最適な予測係数wを算出するための正規方程式を生成し、係数計算部1035は、生成された正規方程式を基に、予測係数wを算出する。

【0661】なお、適応処理は、間引かれた画像には含まれていない、元の画像に含まれる成分が再現される点で、補間処理とは異なる。即ち、適応処理は、式(11-1)だけを見る限りは、いわゆる補間フィルタを用いての補間処理と同一であるが、その補間フィルタのタップ係数に相当する予測係数 w が、教師データ y を用いての、いわば学習により求められるため、元の画像に含まれる成分を再現することができる。このことから、適応処理は、いわば画像の創造作用がある処理ということができる。

【0662】図101は、図96に構成を示す動きボケ除去画像処理部108が生成する係数セットを説明する図である。入力画像は、領域特定部103により、前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、およびアンカバードバックグラウンド領域が特定される。

【0663】領域が特定され、混合比算出部104により混合比 α が検出された入力画像は、前景背景分離部105により、前景成分画像、および背景成分画像に分離される。

【0664】分離された前景成分画像は、動きボケ除去部106により、動きボケが除去される。分離された背景成分画像の混合領域に対応する画素値は、補正部107により、前景成分画像の動きボケの除去に対応して補正される。

【0665】動きボケ除去画像処理部108は、動きボケが除去された前景成分画像、および補正された背景成

分画像を基に、前景成分画像に対応する係数セット、および背景成分画像に対応する係数セットを個々に算出する。

【0666】 すなわち、学習部1006-1は、分離され、補正された背景成分画像を基に、背景成分画像に対応する係数セットを算出し、学習部1006-2は、分離され、動きボケが除去された前景成分画像を基に、前景成分画像に対応する係数セットを算出する。

【0667】背景成分画像に対応する係数セットは、分離され、補正された背景成分画像に適用する、画素値を予測するクラス分類適応処理において、背景成分画像に対応する画像の画素値の予測に使用される。

【0668】前景成分画像に対応する係数セットは、入力画像から分離され、動きボケが除去された前景成分画像に適用する、画素値を予測するクラス分類適応処理において、前景成分画像に対応する画像の画素値の予測に使用される。

【0669】前景成分画像に対応する予測画像は、動きボケが付加される。背景成分画像に対応する予測画像は、前景成分画像の動きボケの付加に対応して、補正される。

【0670】補正された背景成分画像に対応する予測画像、および動きボケが付加された前景成分画像に対応する予測画像は、合成され、1つの予測画像とされる。

【0671】図102のフローチャートを参照して、図96に構成を示す動きボケ除去画像処理部108による、クラス分類適応処理による画素値の予測に使用される係数セットを生成する学習の処理を説明する。

【0672】ステップS1001において、加重平均部1003-1および加重平均部1003-2は、背景成分画像に対応する生徒画像、および前景成分画像に対応する生徒画像を生成する。すなわち、加重平均部1003-1は、背景成分教師画像フレームメモリ1001に記憶されている、教師画像の背景成分画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像の背景成分画像に対応する生徒画像を生成する。

【0673】加重平均部1003-2は、前景成分教師画像フレームメモリ1002に記憶されている、教師画像の前景成分画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像の前景成分画像に対応する生徒画像を生成す

る。

【0674】ステップS1002において、学習部1006-1は、背景成分教師画像フレームメモリ1001に記憶されている教師画像の背景成分画像、および背景成分生徒画像フレームメモリ1004に記憶されている、教師画像の背景成分画像に対応する生徒画像を基に、背景成分画像に対応する係数セットを生成する。ステップS1002における係数セットの生成の処理の詳細は、図103のフローチャートを参照して後述する。

【0675】ステップS1003において、学習部1006-2は、前景成分教師画像フレームメモリ1002に記憶されている教師画像の前景成分画像、および前景成分生徒画像フレームメモリ1005に記憶されている、教師画像の前景成分画像に対応する生徒画像を基に、前景成分画像に対応する係数セットを生成する。

【0676】ステップS1004において、学習部1006-1および学習部1006-2は、それぞれ、背景成分画像に対応する係数セット、または前景成分画像に対応する係数セットを係数セットメモリ1007に出力する。係数セットメモリ1007は、背景成分画像に対応する係数セット、または前景成分画像の対応する係数セットをそれぞれに記憶して、処理は終了する。

【0677】このように、図96に構成を示す動きボケ除去画像処理部108は、背景成分画像に対応する係数セット、および前景成分画像に対応する係数セットを生成することができる。

【0678】なお、ステップS1002およびステップS1003の処理を、シリアルに実行しても、パラレルに実行しても良いことは勿論である。

【0679】次に、図103のフローチャートを参照して、ステップS1002の処理に対応する、学習部1006-1が実行する背景成分画像に対応する係数セットの生成の処理を説明する。

【0680】ステップS1021において、学習部1006-1は、背景成分画像に対応する生徒画像に未処理の画素があるか否かを判定し、背景成分画像に対応する生徒画像に未処理の画素があると判定された場合、ステップS1022に進み、ラスタースキャン順に、背景成分画像に対応する生徒画像から注目画素を取得する。

【0681】ステップS1023において、クラス分類部1031のクラスタップ取得部1051は、背景成分生徒画像フレームメモリ1004に記憶されている生徒画像から、注目画素に対応するクラスタップを取得する。ステップS1024において、クラス分類部1031の波形分類部1052は、クラスタップに対して、A D R C処理を適用し、これにより、クラスタップを構成する画素のビット数を小さくして、注目画素をクラス分類する。ステップS1025において、予測タップ取得部1032は、分類されたクラスを基に、背景成分生徒画像フレームメモリ1004に記憶されている生徒画像

から、注目画素に対応する予測タップを取得する。

【0682】ステップS1026において、対応画素取得部1033は、分類されたクラスを基に、背景成分教師画像フレームメモリ1001に記憶されている教師画像の背景成分画像から、予測すべき画素値に対応する画素を取得する。

【0683】ステップS1027において、正規方程式生成部1034は、分類されたクラスを基に、クラス毎の行列に、予測タップおよび予測すべき画素値に対応する画素の画素値を足し込み、ステップS1021に戻り、学習部1006-1は、未処理の画素があるか否かの判定を繰り返す。予測タップおよび予測すべき画素値に対応する画素の画素値を足し込まれるクラス毎の行列は、クラス毎の係数セットを計算するための正規方程式に対応している。

【0684】ステップS1021において、生徒画像に未処理の画素がないと判定された場合、ステップS1028に進み、正規方程式生成部1034は、予測タップおよび予測すべき画素値に対応する画素の画素値が設定された、クラス毎の行列を係数計算部1035に供給する。係数計算部1035は、予測タップおよび予測すべき画素値に対応する画素の画素値が設定された、クラス毎の行列を解いて、背景成分画像に対応する、クラス毎の係数セットを計算する。

【0685】なお、係数計算部1035は、線形予測により画素値を予測するための係数セットに限らず、非線形予測により画素値を予測するための係数セットを計算するようにしてもよい。

【0686】ステップS1029において、係数計算部1035は、背景成分画像に対応する、クラス毎の係数セットを係数セットメモリ1007に出力し、処理は終了する。

【0687】このように、学習部1006-1は、背景成分画像に対応する係数セットを生成することができる。

【0688】ステップS1003に対応する、学習部1006-2による、前景成分画像に対応する係数セットの生成の処理は、前景成分教師画像フレームメモリ1002に記憶されている前景成分画像、および前景成分生徒画像フレームメモリ1005に記憶されている前景成分画像に対応する生徒画像を使用することを除いて、図103のフローチャートを参照して説明した処理と同様なので、その説明は省略する。

【0689】このように、図96に構成を示す動きボケ除去画像処理部108は、補正された背景成分画像に対応する係数セット、および動きボケが除去された前景成分画像に対応する係数セットを個々に生成することができる。

【0690】図104は、クラス分類適応処理を実行して、空間方向に、より高解像度な画像を生成する動きボ

ケ除去画像処理部108の構成を示すブロック図である。例えば、図104に構成を示す動きボケ除去画像処理部108は、SD画像である入力画像を基に、クラス分類適応処理を実行して、HD画像を生成する。

【0691】背景成分画像フレームメモリ1101は、補正部1107から供給された、補正された背景成分画像を記憶する。背景成分画像フレームメモリ1101は、記憶している背景成分画像をマッピング部1103-1に供給する。

【0692】前景成分画像フレームメモリ1102は、動きボケ除去部1106から供給された、動きボケが除去された前景成分画像を記憶する。前景成分画像フレームメモリ1102は、記憶している前景成分画像をマッピング部1103-2に供給する。

【0693】マッピング部1103-1は、係数セットメモリ1104に記憶されている、背景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、背景成分画像フレームメモリ1101に記憶されている背景成分画像に対応する予測画像を生成する。マッピング部1103-1は、生成した予測画像を補正部1105に供給する。

【0694】補正部1105は、動きボケ付加部1106が付加する動きボケに対応して、背景成分画像の混合領域に対応する、予測画像の所定の画素の画素値に0を設定するか、または付加される動きボケに対応する所定の値で、予測画像の所定の画素の画素値を除算する。補正部1105は、このように補正された予測画像を合成部1107に供給する。

【0695】マッピング部1103-2は、係数セットメモリ1104に記憶されている、前景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、前景成分画像フレームメモリ1102に記憶されている前景成分画像に対応する予測画像を生成する。マッピング部1103-2は、生成した予測画像を動きボケ付加部1106に供給する。

【0696】動きボケ付加部1106は、所望の動きボケ調整量 v' 、例えば、入力画像の動き量 v の半分の値の動きボケ調整量 v' や、動き量 v と無関係の値の動きボケ調整量 v' を与えることで、予測画像に動きボケを付加する。動きボケ付加部1106は、動きボケが除去された前景成分画像の予測画像の画素値 F_i を動きボケ調整量 v' で除すことにより、前景の成分 F_i/v' を算出して、前景の成分 F_i/v' の和を算出して、動きボケが付加された画素値を生成する。

【0697】例えば、図105に示す予測画像が入力され、動きボケ調整量 v' が3のとき、図106に示すように、画素値C02は、 $(F01)/v'$ とされ、画素値C03は、 $(F01+F02)/v'$ とされ、画素値C04は、 $(F01+F02+F03)/v'$ とされ、画素値C05は、 $(F02+F03+F04)/v'$ とされる。

【0698】動きボケ付加部1106は、このように動きボケを付加した、前景成分画像の予測画像を合成部1107に供給する。

【0699】合成部1107は、補正部1105から供給された、補正された背景成分画像に対応する予測画像、および動きボケ付加部1106から供給された、動きボケが付加された前景成分画像に対応する予測画像を合成し、合成された予測画像をフレームメモリ1108に供給する。

【0700】フレームメモリ1108は、合成部1107から供給された予測画像を記憶すると共に、記憶している画像を出力画像として出力する。

【0701】以下、マッピング部1103-1およびマッピング部1103-2を個々に区別する必要がないとき、単にマッピング部1103と称する。

【0702】図107は、マッピング部1103の構成を示すブロック図である。

【0703】マッピング処理部1131は、クラス分類処理を実行するクラス分類部1141、並びに適応処理を実行する予測タップ取得部1142および予測演算部1143で構成されている。

【0704】クラス分類部1141は、クラスタップ取得部1151および波形分類部1152で構成され、背景成分画像、または前景成分画像のいずれか一方の入力画像の、注目している画素である、注目画素をクラス分類する。

【0705】クラスタップ取得部1151は、入力画像の注目画素に対応する、所定の数のクラスタップを取得し、取得したクラスタップを波形分類部1152に供給する。例えば、クラスタップ取得部1151は、9個のクラスタップを取得し、取得したクラスタップを波形分類部1152に供給する。

【0706】波形分類部1152は、クラスタップに対して、ADRC処理を適用し、これにより、クラスタップを構成する画素のビット数を小さくして、注目画素を所定の数のクラスのうちの1つのクラスに分類し、分類されたクラスに対応するクラス番号を予測タップ取得部1142に供給する。例えば、波形分類部1152は、注目画素を512のクラスのうちの1つのクラスに分類し、分類されたクラスに対応するクラス番号を予測タップ取得部1142に供給する。

【0707】予測タップ取得部1142は、クラス番号を基に、入力画像から、クラスに対応する、所定の数の予測タップを取得し、取得した予測タップおよびクラス番号を予測演算部1143に供給する。

【0708】予測演算部1143は、クラス番号を基に、係数セットメモリ1104に記憶されている背景成分画像に対応する係数セット、および前景成分画像に対応する係数セットから、入力画像に対応し、クラスに対応する係数セットを取得する。予測演算部1143は、

入力画像に対応し、クラスに対応する係数セット、および予測タップを基に、線形予測により予測画像の画素値を予測する。予測演算部1143は、予測した画素値をフレームメモリ1132に供給する。

【0709】なお、予測演算部1143は、非線形予測により予測画像の画素値を予測するようしてもよい。

【0710】フレームメモリ1132は、マッピング処理部1131から供給された、予測された画素値を記憶し、予測された画素値からなる画像を出力する。

【0711】次に、図108のフローチャートを参照して、図104に構成を示す動きボケ除去画像処理部108の画像の創造の処理を説明する。

【0712】ステップS1101において、マッピング部1103-1は、係数セットメモリ1104に記憶されている、背景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、背景成分画像フレームメモリ1101に記憶されている背景成分画像に対応する画像を予測する。背景成分画像に対応する画像の予測の処理の詳細は、図109のフローチャートを参照して後述する。

【0713】ステップS1102において、マッピング部1103-2は、係数セットメモリ1104に記憶されている、前景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、前景成分画像フレームメモリ1102に記憶されている前景成分画像に対応する画像を予測する。

【0714】ステップS1103において、補正部1105は、背景成分画像に対応する予測された画像を補正する。

【0715】ステップS1104において、動きボケ付加部1106は、前景成分画像に対応する予測された画像に動きボケを付加する。

【0716】ステップS1105において、合成部1107は、背景成分画像に対応する予測画像、および前景領域に対応する予測画像を合成する。合成部1107は、合成された画像をフレームメモリ1108に供給する。フレームメモリ1108は、合成部1107から供給された画像を記憶する。

【0717】ステップS1106において、フレームメモリ1108は、記憶している、合成された画像を出し、処理は終了する。

【0718】このように、図104に構成を示す動きボケ除去画像処理部108を有する画像処理装置は、背景成分画像に対応する予測画像を生成し、動きボケが除去された前景成分画像に対応する予測画像を個々に生成することができる。

【0719】なお、ステップS1101およびステップS1102の処理を、シリアルに実行しても、パラレルに実行しても良いことは勿論である。

【0720】図109のフローチャートを参照して、ス

テップS1101に対応する、マッピング部1103-1による背景成分画像に対応する画像の予測の処理を説明する。

【0721】ステップS1121において、マッピング部1103-1は、背景成分画像に未処理の画素があるか否かを判定し、背景成分画像に未処理の画素があると判定された場合、ステップS1122に進み、マッピング処理部1131は、係数セットメモリ1104に記憶されている、背景成分画像に対応する係数セットを取得する。ステップS1123において、マッピング処理部1131は、ラスタースキャン順に、背景成分画像フレームメモリ1101に記憶されている背景成分画像から注目画素を取得する。

【0722】ステップS1124において、クラス分類部1141のクラスタップ取得部1151は、背景成分画像フレームメモリ1101に記憶されている背景成分画像から、注目画素に対応するクラスタップを取得する。ステップS1125において、クラス分類部1141の波形分類部1152は、クラスタップに対して、ADC処理を適用し、これにより、クラスタップを構成する画素のビット数を小さくして、注目画素をクラス分類する。ステップS1126において、予測タップ取得部1142は、分類されたクラスを基に、背景成分画像フレームメモリ1101に記憶されている背景成分画像から、注目画素に対応する予測タップを取得する。

【0723】ステップS1127において、予測演算部1143は、背景成分画像および分類されたクラスに対応する係数セット、および予測タップを基に、線形予測により、予測画像の画素値を予測する。

【0724】なお、予測演算部1143は、線形予測に限らず、非線形予測により予測画像の画素値を予測するようしてもよい。

【0725】ステップS1128において、予測演算部1143は、予測された画素値をフレームメモリ1132に出力する。フレームメモリ1132は、予測演算部1143から供給された画素値を記憶する。手続きは、ステップS1121に戻り、未処理の画素があるか否かの判定を繰り返す。

【0726】ステップS1121において、背景成分画像に未処理の画素がないと判定された場合、ステップS1129に進み、フレームメモリ1132は、記憶されている背景成分画像に対応する予測画像を出力して、処理は終了する。

【0727】このように、マッピング部1103-1は、補正された背景成分画像を基に、背景成分画像に対応する画像を予測することができる。

【0728】ステップS1102に対応する、マッピング部1103-2による、前景成分画像に対応する予測画像の生成の処理は、前景成分画像フレームメモリ1102に記憶されている前景成分画像、および前景成分

像に対応する係数セットを使用することを除いて、図109のフローチャートを参照して説明した処理と同様なので、その説明は省略する。

【0729】このように、図104に構成を示す動きボケ除去画像処理部108は、背景成分画像に対応する予測画像を生成し、動きボケが除去された前景成分画像に対応する予測画像を個々に生成することができる。

【0730】図110は、画像処理装置の機能の他の構成を示すブロック図である。図11に示す画像処理装置が領域特定と混合比 α の算出を順番に行うのに対して、図110に示す画像処理装置は、領域特定と混合比 α の算出を並行して行う。

【0731】図11のブロック図に示す機能と同様の部分には同一の番号を付してあり、その説明は省略する。

【0732】入力画像は、オブジェクト抽出部101、領域特定部103、混合比算出部1501、および前景背景分離部1502に供給される。

【0733】混合比算出部1501は、入力画像を基に、画素がカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比、および画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比を、入力画像に含まれる画素のそれぞれに対して算出し、算出した画素がカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比、および画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比を前景背景分離部1502に供給する。

【0734】図111は、混合比算出部1501の構成の一例を示すブロック図である。

【0735】図111に示す推定混合比処理部401は、図62に示す推定混合比処理部401と同じである。図111に示す推定混合比処理部402は、図62に示す推定混合比処理部402と同じである。

【0736】推定混合比処理部401は、入力画像を基に、カバードバックグラウンド領域のモデルに対応する演算により、画素毎に推定混合比を算出して、算出した推定混合比を出力する。

【0737】推定混合比処理部402は、入力画像を基に、アンカバードバックグラウンド領域のモデルに対応する演算により、画素毎に推定混合比を算出して、算出した推定混合比を出力する。

【0738】前景背景分離部1502は、混合比算出部1501から供給された、画素がカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比、および画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比、並びに領域特定部103から供給された領域情報を基に、入力画像を、背景成分画像、および前景成分画像に分離し、分離された画像を動きボケ除去画像処理部108に供給する。

【0739】図112は、前景背景分離部1502の構

成の一例を示すブロック図である。

【0740】図80に示す動きボケ除去部106と同様の部分には同一の番号を付してあり、その説明は省略する。

【0741】選択部1521は、領域特定部103から供給された領域情報を基に、混合比算出部1501から供給された、画素がカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比、および画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比のいずれか一方を選択して、選択した推定混合比を混合比 α として分離部601に供給する。

【0742】分離部601は、選択部1521から供給された混合比 α および領域情報を基に、混合領域に属する画素の画素値から前景の成分および背景の成分を抽出し、アンカバードバックグラウンド領域の背景の成分、アンカバードバックグラウンド領域の前景の成分、カバードバックグラウンド領域の背景の成分、およびカバードバックグラウンド領域の前景の成分に分離する。

【0743】分離部601は、図85に示す構成と同じ構成とができる。

【0744】このように、図110に構成を示す画像処理装置は、背景成分画像、および前景成分画像毎に、それぞれの性質に対応して処理を実行することができる。

【0745】以上のように、本発明の画像処理装置においては、背景成分画像および前景成分画像に入力画像が分離され、分離された画像に適した処理が実行されるので、例えば、不自然な画像を生成することなく、より解像度の高い画像が生成される。

【0746】図113は、画像処理装置の機能の他の構成を示すブロック図である。

【0747】図11に示す場合と同様の部分には同一の番号を付してあり、その説明は省略する。

【0748】オブジェクト抽出部101は、入力画像に含まれる前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを粗く抽出して、抽出した画像オブジェクトを動き検出部102に供給する。

【0749】動き検出部102は、例えば、ブロックマッピング法、勾配法、位相関法、およびペルリカーシブ法などの手法により、粗く抽出された前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトの動きベクトルを算出して、算出した動きベクトルおよび動きベクトルの位置情報を領域特定部103に供給する。

【0750】領域特定部103は、入力された画像の画素のそれぞれを、前景領域、背景領域、またはアンカバードバックグラウンド領域、若しくはカバードバックグラウンド領域からなる混合領域のいずれかに特定し、領域情報を混合比算出部104、および前景背景分離部2001に供給する。

【0751】混合比算出部104は、入力画像、および

領域特定部103から供給された領域情報を基に、混合領域に含まれる画素に対応する混合比 α を算出して、算出した混合比を前景背景分離部2001に供給する。

【0752】前景背景分離部2001は、領域特定部103から供給された領域情報、および混合比算出部104から供給された混合比 α を基に、前景のオブジェクトに対応する画像の成分と、背景の成分のみからなる背景成分画像とを分離して、背景領域の画像、アンカーバードバックグラウンド領域の背景の成分のみからなる画像

(以下、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像と称する)、アンカーバードバックグラウンド領域の前景の成分のみからなる画像(以下、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像と称する)、カーバードバックグラウンド領域の背景の成分のみからなる画像

(以下、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像と称する)、カーバードバックグラウンド領域の前景の成分のみからなる画像(以下、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像と称する)、および前景領域の画像を分離画像処理部2002に供給する。

【0753】分離画像処理部2002は、前景背景分離部2001から供給された、背景領域の画像、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、および前景領域の画像をそれぞれ処理する。

【0754】例えば、分離画像処理部2002は、背景領域の画像、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、および前景領域の画像毎に、より高解像度の画像を生成するクラス分類適応処理で使用される係数を生成する。

【0755】例えば、分離画像処理部2002は、背景領域の画像、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、および前景領域の画像毎にクラス分類適応処理を適用して、より高解像度の画像を創造する。

【0756】図114は、図113に構成を示す分離画像処理部2002の処理を説明する図である。入力画像は、領域特定部103により、前景領域、背景領域、カーバードバックグラウンド領域、およびアンカーバードバックグラウンド領域が特定される。

【0757】領域が特定され、混合比算出部104により混合比 α が検出された入力画像は、前景背景分離部2001により、前景領域の画像、背景領域の画像、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカーバードバ

クグラウンド領域の前景成分画像、およびアンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に分離される。

【0758】分離画像処理部2002は、分離された前景領域の画像、背景領域の画像、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、およびアンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像を基に、前景領域の画像に対応する係数セット、背景領域の画像に対応する係数セット、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セット、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セット、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セット、およびアンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットを個々に算出する。

【0759】背景領域に対応する係数セットは、画素値を予測するクラス分類適応処理において、背景領域の画素値の予測に使用される。アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットは、画素値を予測するクラス分類適応処理において、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する画素値の予測に使用される。アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セットは、画素値を予測するクラス分類適応処理において、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する画素値の予測に使用される。

【0760】カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットは、画素値を予測するクラス分類適応処理において、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する画素値の予測に使用される。カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セットは、画素値を予測するクラス分類適応処理において、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する画素値の予測に使用される。

【0761】前景領域に対応する係数セットは、画素値を予測するクラス分類適応処理において、前景領域の画素値の予測に使用される。

【0762】背景領域の画像に対応する予測画像、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する予測画像、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する予測画像、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する予測画像、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する予測画像、カーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する予測画像、カーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する予測画像は、合成され、1つの予測画像とされる。

【0763】図115は、前景背景分離部2001の構成の一例を示すブロック図である。前景背景分離部2001に供給された入力画像は、分離部2101、スイッチ2102、およびスイッチ2103に供給される。カーバードバックグラウンド領域を示す情報、およびアンカ

バードバックグラウンド領域を示す、領域特定部103から供給された領域情報は、分離部2101に供給される。前景領域を示す領域情報は、スイッチ2102に供給される。背景領域を示す領域情報は、スイッチ2103に供給される。

【0764】混合比算出部104から供給された混合比 α は、分離部2101に供給される。

【0765】分離部2101は、カバードバックグラウンド領域を示す領域情報、および混合比 α を基に、入力画像のカバードバックグラウンド領域から前景の成分を分離するとともに、背景の成分を分離して、分離された前景の成分より構成されるカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、および分離された背景の成分より構成されるカバードバックグラウンド領域の背景成分画像を出力する。

【0766】分離部2101は、アンカバードバックグラウンド領域を示す領域情報、および混合比 α を基に、入力画像のアンカバードバックグラウンド領域から前景の成分を分離するとともに、背景の成分を分離して、分離された前景の成分より構成されるアンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、および分離された背景の成分より構成されるアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像を出力する。

【0767】スイッチ2102は、前景領域を示す領域情報を基に、前景領域に対応する画素が入力されたとき、閉じられ、前景領域の画像を出力する。

【0768】スイッチ2103は、背景領域を示す領域情報を基に、背景領域に対応する画素が入力されたとき、閉じられ、背景領域の画像を出力する。

【0769】図116は、分離部2101の構成の一例を示すプロック図である。分離部2101に入力された画像は、フレームメモリ2121に供給され、混合比算出部104から供給されたカバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域を示す領域情報、並びに混合比 α は、分離処理プロック2122に供給される。

【0770】フレームメモリ2121は、入力された画像をフレーム単位で記憶する。フレームメモリ2121は、処理の対象がフレーム#nであるとき、フレーム#nの1つ前のフレームであるフレーム#n-1、フレーム#n、およびフレーム#nの1つ後のフレームであるフレーム#n+1を記憶する。

【0771】フレームメモリ2121は、フレーム#n-1、フレーム#n、およびフレーム#n+1の対応する画素を分離処理プロック2122に供給する。

【0772】分離処理プロック2122は、カバードバックグラウンド領域およびアンカバードバックグラウンド領域を示す領域情報、並びに混合比 α を基に、フレームメモリ2121から供給されたフレーム#n-1、フレーム#n、およびフレーム#n+1の対応する画素の画素値に

83および図84を参照して説明した演算を適用して、フレーム#nの混合領域に属する画素から前景の成分および背景の成分を分離する。

【0773】分離処理プロック2122は、アンカバード領域処理部2131、およびカバード領域処理部2132で構成されている。

【0774】アンカバード領域処理部2131の乗算器2141は、混合比 α を、フレームメモリ2121から供給されたフレーム#n+1の画素の画素値に乘じて、スイッチ2142に出力する。スイッチ2142は、フレームメモリ2121から供給されたフレーム#nの画素（フレーム#n+1の画素に対応する）がアンカバードバックグラウンド領域であるとき、閉じられ、乗算器2141から供給された混合比 α を乗じた画素値を演算器2143に供給する。スイッチ2142から出力されるフレーム#n+1の画素の画素値に混合比 α を乗じた値は、フレーム#nの対応する画素の画素値の背景の成分に等しく、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像として出力される。

【0775】演算器2143は、フレームメモリ2121から供給されたフレーム#nの画素の画素値から、スイッチ2142から供給された背景の成分を減じて、前景の成分を求める。演算器2143は、アンカバードバックグラウンド領域に属する、フレーム#nの画素の前景成分画像を出力する。

【0776】カバード領域処理部2132の乗算器2151は、混合比 α を、フレームメモリ2121から供給されたフレーム#n-1の画素の画素値に乘じて、スイッチ2152に出力する。スイッチ2152は、フレームメモリ2121から供給されたフレーム#nの画素（フレーム#n-1の画素に対応する）がカバードバックグラウンド領域であるとき、閉じられ、乗算器2151から供給された混合比 α を乗じた画素値を演算器2153に供給する。スイッチ2152から出力されるフレーム#n-1の画素の画素値に混合比 α を乗じた値は、フレーム#nの対応する画素の画素値の背景の成分に等しく、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像として出力される。

【0777】演算器2153は、フレームメモリ2121から供給されたフレーム#nの画素の画素値から、スイッチ2152から供給された背景の成分を減じて、前景の成分を求める。演算器2153は、カバードバックグラウンド領域に属する、フレーム#nの画素の前景成分画像を出力する。

【0778】特徴量である混合比 α を利用することにより、画素値に含まれる前景の成分と背景の成分とを完全に分離することが可能になる。

【0779】図117は、空間方向に、より高解像度な画像を生成するクラス分類適応処理において使用される係数セットを生成する分離画像処理部2002の構成を示すプロック図である。例えば、図117に構成を示す

分離画像処理部2002は、入力されたHD画像を基に、SD画像からHD画像を生成するクラス分類適応処理において使用される係数セットを生成する。

【0780】背景領域教師画像フレームメモリ2201は、前景背景分離部2001から供給された、教師画像の背景領域の画像を記憶する。背景領域教師画像フレームメモリ2201は、記憶している教師画像の背景領域の画像を加重平均部2207-1および学習部2214-1に供給する。

【0781】アンカーバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2202は、前景背景分離部2001から供給された、教師画像のアンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像を記憶する。アンカーバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2202は、記憶している教師画像のアンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像を加重平均部2207-2および学習部2214-2に供給する。

【0782】アンカーバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2203は、前景背景分離部2001から供給された、教師画像のアンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像を記憶する。アンカーバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2203は、記憶している教師画像のアンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像を加重平均部2207-3および学習部2214-3に供給する。

【0783】カバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2204は、前景背景分離部2001から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像を記憶する。カバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2204は、記憶している教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像を加重平均部2207-4および学習部2214-4に供給する。

【0784】カバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2205は、前景背景分離部2001から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像を記憶する。カバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2205は、記憶している教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像を加重平均部2207-5および学習部2214-5に供給する。

【0785】前景領域教師画像フレームメモリ2206は、前景背景分離部2001から供給された、教師画像の前景領域の画像を記憶する。前景領域教師画像フレームメモリ2206は、記憶している教師画像の前景領域の画像を加重平均部2207-6および学習部2214-6に供給する。

【0786】加重平均部2207-1は、背景領域教師画像フレームメモリ2201から供給された、例えば、HD画像である教師画像の背景領域の画像を4分の1加重

平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像を背景領域生徒画像フレームメモリ2208に供給する。

【0787】背景領域生徒画像フレームメモリ2208は、加重平均部2207-1から供給された、教師画像の背景領域の画像に対応する、生徒画像を記憶する。背景領域生徒画像フレームメモリ2208は、記憶している、教師画像の背景領域の画像に対応する生徒画像を学習部2214-1に供給する。

【0788】加重平均部2207-2は、アンカーバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2202から供給された、HD画像である教師画像のアンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像を、例えば、4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像をアンカーバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ2209に供給する。

【0789】アンカーバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ2209は、加重平均部2207-2から供給された、教師画像のアンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する、SD画像である生徒画像を記憶する。アンカーバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ2209は、記憶している、教師画像のアンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する生徒画像を学習部2214-2に供給する。

【0790】加重平均部2207-3は、アンカーバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2203から供給された、HD画像である教師画像のアンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像を、例えば、4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像をアンカーバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ2210に供給する。

【0791】アンカーバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ2210は、加重平均部2207-3から供給された、教師画像のアンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する、SD画像である生徒画像を記憶する。アンカーバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ2210は、記憶している、教師画像のアンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する生徒画像を学習部2214-3に供給する。

【0792】加重平均部2207-4は、カバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2204から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像を、例えば、4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像をカバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ2211に供給する。

【0793】カバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ2211は、加重平均部2207-4から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する、SD画像である生徒画像を記憶する。カバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ2211は、記憶している、教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する生徒画像を学習部2214-4に供給する。

【0794】加重平均部2207-5は、カバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2205から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像を、例えば、4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像をカバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ2212に供給する。

【0795】カバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ2212は、加重平均部2207-5から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する、SD画像である生徒画像を記憶する。カバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ2212は、記憶している、教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する生徒画像を学習部2214-5に供給する。

【0796】加重平均部2207-6は、前景領域教師画像フレームメモリ2206から供給された、例えば、HD画像である教師画像の前景領域の画像を4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像を前景領域生徒画像フレームメモリ2213に供給する。

【0797】前景領域生徒画像フレームメモリ2213は、加重平均部2207-6から供給された、教師画像の前景領域の画像に対応する、SD画像である生徒画像を記憶する。前景領域生徒画像フレームメモリ2213は、記憶している、教師画像の前景領域の画像に対応する生徒画像を学習部2214-6に供給する。

【0798】学習部2214-1は、背景領域教師画像フレームメモリ2201から供給された教師画像の背景領域の画像、および背景領域生徒画像フレームメモリ2208から供給された、教師画像の背景領域の画像に対応する生徒画像を基に、背景領域に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ2215に供給する。

【0799】学習部2214-2は、アンカバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2202から供給された教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像、およびアンカバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ2209から供給された、教師画像のアンカバードバックグラ

ウンド領域の背景成分画像に対応する生徒画像を基に、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ2215に供給する。

【0800】学習部2214-3は、アンカバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2203から供給された教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、およびアンカバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ2210から供給された、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する生徒画像を基に、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ2215に供給する。

【0801】学習部2214-4は、カバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2204から供給された教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像、およびカバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ2211から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する生徒画像を基に、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ2215に供給する。

【0802】学習部2214-5は、カバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2205から供給された教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、およびカバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ2212から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する生徒画像を基に、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ2215に供給する。

【0803】学習部2214-6は、前景領域教師画像フレームメモリ2206から供給された教師画像の前景領域の画像、および前景領域生徒画像フレームメモリ2213から供給された、教師画像の前景領域の画像に対応する生徒画像を基に、前景領域に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ2215に供給する。

【0804】係数セットメモリ2215は、学習部2214-1から供給された背景領域に対応する係数セット、学習部2214-2から供給されたアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セット、学習部2214-3から供給されたアンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セット、学習部2214-4から供給されたカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セット、学習部2214-5から供給されたカバードバックグラ

ウンド領域の前景成分画像に対応する係数セット、および学習部2214-6から供給された前景領域に対応する係数セットを記憶する。

【0805】なお、学習部2214-1乃至2214-6は、学習部1006と同様の構成を有するので、その説明は省略する。

【0806】図118は、クラス分類適応処理を実行して、空間方向に、より高解像度な画像を生成する分離画像処理部2002の構成を示すブロック図である。例えば、図118に構成を示す分離画像処理部2002は、SD画像である入力画像を基に、クラス分類適応処理を実行して、HD画像を生成する。

【0807】背景領域フレームメモリ2301は、前景背景分離部2001から供給された、背景領域に属する画素からなる背景領域の画像を記憶する。背景領域フレームメモリ2301は、記憶している背景領域の画像をマッピング部2307-1に供給する。

【0808】アンカバードバックグラウンド領域背景成分画像フレームメモリ2302は、前景背景分離部2001から供給された、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像を記憶する。アンカバードバックグラウンド領域背景成分画像フレームメモリ2302は、記憶しているアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像をマッピング部2307-2に供給する。

【0809】アンカバードバックグラウンド領域前景成分画像フレームメモリ2303は、前景背景分離部2001から供給された、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像を記憶する。アンカバードバックグラウンド領域前景成分画像フレームメモリ2303は、記憶しているアンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像をマッピング部2307-3に供給する。

【0810】カバードバックグラウンド領域背景成分画像フレームメモリ2304は、前景背景分離部2001から供給された、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像を記憶する。カバードバックグラウンド領域背景成分画像フレームメモリ2304は、記憶しているカバードバックグラウンド領域の背景成分画像をマッピング部2307-4に供給する。

【0811】カバードバックグラウンド領域前景成分画像フレームメモリ2305は、前景背景分離部2001から供給された、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像を記憶する。カバードバックグラウンド領域前景成分画像フレームメモリ2305は、記憶しているカバードバックグラウンド領域の前景成分画像をマッピング部2307-5に供給する。

【0812】前景領域フレームメモリ2306は、前景背景分離部2001から供給された、前景領域に属する画素からなる前景領域の画像を記憶する。前景領域画像フレームメモリ2306は、記憶している前景領域の画像をマッピング部2307-6に供給する。

【0813】マッピング部2307-1は、係数セットメモリ2308に記憶されている、背景領域に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、背景領域フレームメモリ2301に記憶されている背景領域の画像に対応する予測画像を生成する。マッピング部2307-1は、生成した予測画像を合成部2309に供給する。

【0814】マッピング部2307-2は、係数セットメモリ2308に記憶されている、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、アンカバードバックグラウンド領域背景成分画像フレームメモリ2302に記憶されている、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する予測画像を生成する。マッピング部2307-2は、生成した予測画像を合成部2309に供給する。

【0815】マッピング部2307-3は、係数セットメモリ2308に記憶されている、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、アンカバードバックグラウンド領域前景成分画像フレームメモリ2303に記憶されている、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する予測画像を生成する。マッピング部2307-3は、生成した予測画像を合成部2309に供給する。

【0816】マッピング部2307-4は、係数セットメモリ2308に記憶されている、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、カバードバックグラウンド領域背景成分画像フレームメモリ2304に記憶されている、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する予測画像を生成する。マッピング部2307-4は、生成した予測画像を合成部2309に供給する。

【0817】マッピング部2307-5は、係数セットメモリ2308に記憶されている、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、カバードバックグラウンド領域前景成分画像フレームメモリ2305に記憶されている、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する予測画像を生成する。マッピング部2307-5は、生成した予測画像を合成部2309に供給する。

【0818】マッピング部2307-6は、係数セットメモリ2308に記憶されている、前景領域に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、前景領域フレームメモリ2306に記憶されている前景領域の画像に対応する予測画像を生成する。マッピング部2307-6は、生成した予測画像を合成部2309に供給する。

【0819】合成部2309は、マッピング部2307-1から供給された背景領域の画像に対応する予測画像、マッピング部2307-2から供給されたアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する予測画像、マッピング部2307-3から供給されたアンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する予測画像、マッピング部2307-4から供給されたカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する予測画像、マッピング部2307-5から供給されたカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する予測画像、およびマッピング部2307-6から供給された前景領域の画像に対応する予測画像を合成し、合成された予測画像をフレームメモリ2310に供給する。

【0820】フレームメモリ2310は、合成部2309から供給された予測画像を記憶すると共に、記憶している画像を出力画像として出力する。

【0821】なお、マッピング部2307-1乃至2307-6は、マッピング部1103と同様の構成を有するので、その説明は省略する。

【0822】図119乃至図124に示す画像を参照して、図118に構成を示す分離画像処理部2002を有する本発明の画像処理装置の処理の結果の例を説明する。

【0823】例に示す結果を生成する処理において、本発明の画像処理装置のクラス分類適応処理におけるクラスの数の総和は、従来のクラス分類適応処理におけるクラスの数とほぼ同一である。すなわち、従来のクラス分類適応処理におけるクラスの数は、2048とし、各領域の画像に対応する、本発明の画像処理装置のクラス分類適応処理におけるクラスの数は、512とした。

【0824】また、従来のクラス分類適応処理における予測タップの数、および本発明の画像処理装置の各領域のクラス分類適応処理における予測タップの数は、9個とし、同一とした。

【0825】図119乃至図121を参照して、カバードバックグラウンド領域における予測の結果を説明する。

【0826】図119(A)は、教師画像の混合領域における画像の例を示す図である。図119(B)は、教師画像の混合領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0827】図120(A)は、図119に示す教師画像に対応する、従来のクラス分類適応処理により生成された、混合領域の画像の例を示す図である。図120

(B)は、図119に示す教師画像に対応する、従来のクラス分類適応処理により生成された、混合領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0828】図121(A)は、図119に示す教師画

像に対応する、図118に構成を示す分離画像処理部2002により生成された、混合領域の画像の例を示す図である。図120(B)は、図119に示す教師画像に対応する、図118に構成を示す分離画像処理部2002により生成された、混合領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0829】従来のクラス分類適応処理により生成された、混合領域における画像の画素値は、教師画像に比較して、階段状に変化し、生成された実際の画像においても、段階的に変化していることが、目視により確認できる。

【0830】これに対して、図118に構成を示す分離画像処理部2002により生成された、混合領域における画像の画素値は、従来に比較して、より滑らかに変化し、教師画像により近い変化を示す。分離画像処理部2002により生成された画像を目視により確認しても、従来に比較して、滑らかな画像であることが確認できる。

【0831】図118に構成を示す分離画像処理部2002により生成された、混合領域における画像は、入力画像を前景領域、混合領域、または背景領域に分割して、生成された画像に比較しても、より滑らかに変化している。

【0832】図122乃至図124を参照して、画素の位置に対して画素値がほぼ直線的に変化している前景領域における予測の結果を説明する。

【0833】図122(A)は、画素値がほぼ直線的に変化している、教師画像の前景領域における画像の例を示す図である。図122(B)は、画素値がほぼ直線的に変化している、教師画像の前景領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0834】図123(A)は、従来のクラス分類適応処理により生成された、図122の画像に対応する、前景領域の画像の例を示す図である。図123(B)は、従来のクラス分類適応処理により生成された、図122の画像に対応する、前景領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0835】図124(A)は、図118に構成を示す分離画像処理部2002により生成された、図122の画像に対応する、前景領域の画像の例を示す図である。図124(B)は、図118に構成を示す分離画像処理部2002により生成された、図122の画像に対応する、前景領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0836】従来のクラス分類適応処理により生成された、前景領域における画像の画素値は、混合領域と同様に、教師画像に比較して、階段状に変化し、実際の画像においても、段階的に変化していることが、目視により確認できる。

【0837】これに対して、図118に構成を示す分離画像処理部2002により生成された、前景領域における画像の画素値は、従来に比較して、より滑らかに変化し、教師画像に極めて近い値となる。分離画像処理部2002により生成された画像の目視による確認においては、教師画像との違いが認められなかつた。

【0838】図125は、図113に構成を示す画像処理装置の画像の処理を説明するフローチャートである。

【0839】ステップS2001において、領域特定部103は、動き検出部102から供給された動きベクトルおよびその位置情報、並びに入力画像を基に、入力画像の前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、およびアンカバードバックグラウンド領域を特定する。

【0840】ステップS2002において、混合比算出部104は、領域特定部103から供給された領域情報および入力画像を基に、混合比 α を算出する。

【0841】ステップS2003において、前景背景分離部2001は、領域特定部103から供給された領域情報、および混合比算出部104から供給された混合比 α を基に、入力画像を、前景領域の画像、背景領域の画像、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、およびアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に分離する。前景背景分離部2001の画像の分離の処理の詳細は、後述する。

【0842】ステップS2004において、分離画像処理部2002は、分離された、前景領域の画像、背景領域の画像、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、およびアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像毎に、画像の処理を実行して、処理は終了する。分離画像処理部2002が実行する画像処理の詳細は、後述する。

【0843】このように、本発明に係る画像処理装置は、入力画像を、前景領域の画像、背景領域の画像、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、およびアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に分離し、分離された、前景領域の画像、背景領域の画像、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、およびアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像毎に画像処理を実行する。

【0844】次に、図126に示すフローチャートを参照して、前景背景分離部2001による前景と背景との

分離の処理を説明する。ステップS2101において、分離部2101のフレームメモリ2121は、入力画像を取得し、前景と背景との分離の対象となるフレーム#nを、その前のフレーム#n-1およびその後のフレーム#n+1と共に記憶する。

【0845】ステップS2102において、分離部2101の分離処理ブロック2122は、領域特定部103から供給された領域情報を取得する。ステップS2103において、分離部2101の分離処理ブロック2122は、混合比算出部104から供給された混合比 α を取得する。

【0846】ステップS2104において、アンカバード領域処理部2131は、領域情報および混合比 α を基に、フレームメモリ2121から供給された、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値から、背景の成分を抽出し、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像として出力する。

【0847】ステップS2105において、アンカバード領域処理部2131は、領域情報および混合比 α を基に、フレームメモリ2121から供給された、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値から、前景の成分を抽出し、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像として出力する。

【0848】ステップS2106において、カバード領域処理部2132は、領域情報および混合比 α を基に、フレームメモリ2121から供給された、カバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値から、背景の成分を抽出し、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像として出力する。

【0849】ステップS2107において、カバード領域処理部2132は、領域情報および混合比 α を基に、フレームメモリ2121から供給された、カバードバックグラウンド領域に属する画素の画素値から、前景の成分を抽出し、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像として出力し、処理は終了する。

【0850】このように、前景背景分離部2001は、領域情報および混合比 α を基に、入力画像から前景の成分と、背景の成分とを分離し、前景の成分のみから成る前景成分画像、および背景の成分のみから成る背景成分画像を出力することができる。

【0851】図127のフローチャートを参照して、図117に構成を示す分離画像処理部2002による、クラス分類適応処理による画素値の予測に使用される係数セットを生成する学習の処理を説明する。

【0852】ステップS2201において、加重平均部2207-1乃至2207-6は、背景領域の画像、前景領域の画像、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像、およびカバードバックグラウンド領域の前景成分画像

像の生徒画像を生成する。すなわち、加重平均部2207-1は、背景領域教師画像フレームメモリ2201に記憶されている、教師画像の背景領域の画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像の背景領域の画像に対応する生徒画像を生成する。

【0853】加重平均部2207-2は、アンカバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2202に記憶されている、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する生徒画像を生成する。

【0854】加重平均部2207-3は、アンカバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2203に記憶されている、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する生徒画像を生成する。

【0855】加重平均部2207-4は、カバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2204に記憶されている、教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する生徒画像を生成する。

【0856】加重平均部2207-5は、カバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2205に記憶されている、教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する生徒画像を生成する。

【0857】加重平均部2207-6は、前景領域教師画像フレームメモリ2206に記憶されている、教師画像の前景領域の画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像の前景領域の画像に対応する生徒画像を生成する。

【0858】ステップS2202において、学習部2214-1は、背景領域教師画像フレームメモリ2201に記憶されている教師画像の背景領域の画像、および背景領域生徒画像フレームメモリ2208に記憶されている、教師画像の背景領域の画像に対応する生徒画像を基に、背景領域に対応する係数セットを生成する。

【0859】ステップS2203において、学習部2214-2は、アンカバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2202に記憶されている、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像、およびアンカバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ2209に記憶されている、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する生徒画像を基に、アンカバードバ

ックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットを生成する。

【0860】ステップS2204において、学習部2214-3は、アンカバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2203に記憶されている、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、およびアンカバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ2210に記憶されている、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する生徒画像を基に、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セットを生成する。

【0861】ステップS2205において、学習部2214-4は、カバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ2204に記憶されている、教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像、およびカバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ2211に記憶されている、教師画像のカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する生徒画像を基に、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットを生成する。

【0862】ステップS2206において、学習部2214-5は、カバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ2205に記憶されている、教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、およびカバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ2212に記憶されている、教師画像のカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する生徒画像を基に、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セットを生成する。

【0863】ステップS2207において、学習部2214-6は、前景領域教師画像フレームメモリ2206に記憶されている教師画像の前景領域の画像、および前景領域生徒画像フレームメモリ2213に記憶されている、教師画像の前景領域の画像に対応する生徒画像を基に、前景領域に対応する係数セットを生成する。

【0864】ステップS2208において、学習部2214-1乃至2212-4は、それぞれ、背景領域に対応する係数セット、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セット、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セット、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セット、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セット、または前景領域に対応する係数セットを係数セットメモリ2215に出力する。係数セットメモリ2215は、背景領域、前景領域、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像、またはカバードバックグラウンド領域の前景成分画像のそ

れぞれに対応する係数セットを記憶して、処理は終了する。

【0865】このように、図117に構成を示す分離画像処理部2002は、背景領域の画像に対応する係数セット、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セット、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セット、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セット、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セット、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットを生成することができる。

【0866】ステップS2202乃至ステップS2207の処理の詳細は、図103のフローチャートを参照して説明した処理と同様なので、その説明は省略する。

【0867】なお、ステップS2202乃至ステップS2207の処理を、シリアルに実行しても、パラレルに実行しても良いことは勿論である。

【0868】次に、図128のフローチャートを参照して、図118に構成を示す分離画像処理部2002の画像の創造の処理を説明する。

【0869】ステップS2301において、マッピング部2307-1は、係数セットメモリ2308に記憶されている、背景領域に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、背景領域フレームメモリ2301に記憶されている背景領域の画像に対応する画像を予測する。

【0870】ステップS2302において、マッピング部2307-2は、係数セットメモリ2308に記憶されている、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、アンカーバードバックグラウンド領域背景成分画像フレームメモリ2302に記憶されている、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する画像を予測する。

【0871】ステップS2303において、マッピング部2307-3は、係数セットメモリ2308に記憶されている、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、アンカーバードバックグラウンド領域前景成分画像フレームメモリ2303に記憶されている、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する画像を予測する。

【0872】ステップS2304において、マッピング部2307-4は、係数セットメモリ2308に記憶されている、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、カバードバックグラウンド領域背景成分画像フレームメモリ2304に記憶されている、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する画像を予測する。

【0873】ステップS2305において、マッピング部2307-5は、係数セットメモリ2308に記憶されている、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、カバードバックグラウンド領域前景成分画像フレームメモリ2305に記憶されている、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する画像を予測する。

【0874】ステップS2306において、マッピング部2307-6は、係数セットメモリ2308に記憶されている、前景領域に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、前景領域フレームメモリ2306に記憶されている前景領域の画像に対応する画像を予測する。

【0875】ステップS2307において、合成部2309は、背景領域の画像に対応する予測画像、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する予測画像、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する予測画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像に対応する予測画像、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像に対応する予測画像、および前景領域に対応する予測画像を合成する。合成部2309は、合成された画像をフレームメモリ2310に供給する。フレームメモリ2310は、合成部2309から供給された画像を記憶する。

【0876】ステップS2308において、フレームメモリ2310は、記憶している、合成された画像を出力し、処理は終了する。

【0877】このように、図118に構成を示す分離画像処理部2002を有する画像処理装置は、分離された、背景領域の画像、アンカーバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカーバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像、および前景領域の画像毎に、予測画像を生成することができる。

【0878】ステップS2301乃至ステップS2306の処理の詳細は、図109のフローチャートを参照して説明した処理と同様なので、その説明は省略する。

【0879】なお、ステップS2301乃至ステップS2306の処理を、シリアルに実行しても、パラレルに実行しても良いことは勿論である。

【0880】図129は、入力画像を分離して、分離された画像毎に処理する画像処理装置の機能の他の構成を示すブロック図である。図113に示す画像処理装置が領域特定と混合比 α の算出を順番に行うのに対して、図129に示す画像処理装置は、領域特定と混合比 α の算出を並行して行う。

【0881】図113のブロック図に示す機能と同様の部分には同一の番号を付してあり、その説明は省略す

る。

【0882】入力画像は、オブジェクト抽出部101、領域特定部103、混合比算出部1501、および前景背景分離部2501に供給される。

【0883】混合比算出部1501は、入力画像を基に、画素がカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比、および画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比を、入力画像に含まれる画素のそれぞれに対して算出し、算出した画素がカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比、および画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比を前景背景分離部2501に供給する。

【0884】前景背景分離部2501は、混合比算出部1501から供給された、画素がカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比、および画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比、並びに領域特定部103から供給された領域情報を基に、入力画像を、背景領域の画像、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像、および前景領域の画像に分離し、分離された画像を分離画像処理部2002に供給する。

【0885】図130は、前景背景分離部2501の構成の一例を示すブロック図である。

【0886】図115に示す前景背景分離部2001と同様の部分には同一の番号を付してあり、その説明は省略する。

【0887】選択部2521は、領域特定部103から供給された領域情報を基に、混合比算出部1501から供給された、画素がカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比、および画素がアンカバードバックグラウンド領域に属すると仮定した場合における推定混合比のいずれか一方を選択して、選択した推定混合比を混合比 α として分離部2101に供給する。

【0888】分離部2101は、選択部2521から供給された混合比 α および領域情報を基に、混合領域に属する画素の画素値から前景の成分および背景の成分を抽出し、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像、およびカバードバックグラウンド領域の前景成分画像に分離する。

【0889】分離部2101は、図116に示す構成と同じ構成とすることができます。

【0890】このように、図129に構成を示す画像処

理装置は、背景領域の画像、アンカバードバックグラウンド領域の背景成分画像、アンカバードバックグラウンド領域の前景成分画像、カバードバックグラウンド領域の背景成分画像、カバードバックグラウンド領域の前景成分画像、および前景領域の画像毎に、それぞれの性質に対応して処理を実行することができる。

【0891】図131は、画像処理装置の機能のさらに他の構成を示すブロック図である。

【0892】画像処理装置に供給された入力画像は、オブジェクト抽出部101、領域特定部103、および領域処理部3001に供給される。

【0893】オブジェクト抽出部101は、入力画像に含まれる前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを粗く抽出して、抽出した画像オブジェクトを動き検出部102に供給する。オブジェクト抽出部101は、例えば、入力画像に含まれる前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトの輪郭を検出することで、前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを粗く抽出する。

【0894】オブジェクト抽出部101は、入力画像に含まれる背景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを粗く抽出して、抽出した画像オブジェクトを動き検出部102に供給する。オブジェクト抽出部101は、例えば、入力画像と、抽出された前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトとの差から、背景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトを粗く抽出する。

【0895】動き検出部102は、例えば、ブロックマッチング法、勾配法、位相相關法、およびペルリカーシブ法などの手法により、粗く抽出された前景のオブジェクトに対応する画像オブジェクトの動きベクトルを算出して、算出した動きベクトルおよび動きベクトルの位置情報を領域特定部103に供給する。

【0896】領域特定部103は、入力された画像の画素のそれぞれを、前景領域、背景領域、または混合領域のいずれかに特定し、画素毎に前景領域、背景領域、または混合領域のいずれかに属するかを示す領域情報を領域処理部3001に供給する。

【0897】領域処理部3001は、領域特定部103から供給された領域情報を基に、前景領域、背景領域、または混合領域毎に、入力画像を分割し、分割された入力画像毎に画像処理を実行する。例えば、領域処理部3001は、前景領域、背景領域、または混合領域毎に、入力画像を分割し、分割された入力画像毎に、より高解像度の画像を生成するクラス分類適応処理で使用される係数を生成する。

【0898】例えば、領域処理部3001は、前景領域、背景領域、または混合領域毎に、入力画像を分割し、分割された入力画像毎にクラス分類適応処理を適用して、より高解像度の画像を創造する。

【0899】図132は、図131に構成を示す領域処

理部3001の処理を説明する図である。領域処理部3001は、背景領域に対応する係数セット、アンカバードバックグラウンド領域に対応する係数セット、前景領域に対応する係数セット、およびカバードバックグラウンド領域に対応する係数セットを個々に算出する。

【0900】背景領域に対応する係数セットは、画素値を予測するクラス分類適応処理において、背景領域の画素値の予測に使用される。アンカバードバックグラウンド領域に対応する係数セットは、画素値を予測するクラス分類適応処理において、アンカバードバックグラウンド領域の画素値の予測に使用される。

【0901】カバードバックグラウンド領域に対応する係数セットは、画素値を予測するクラス分類適応処理において、カバードバックグラウンド領域の画素値の予測に使用される。前景領域に対応する係数セットは、画素値を予測するクラス分類適応処理において、前景領域の画素値の予測に使用される。

【0902】背景画像に対応する予測画像、アンカバードバックグラウンド領域に対応する予測画像、カバードバックグラウンド領域に対応する予測画像、および前景画像に対応する予測画像は、合成され、1つの予測画像とされる。

【0903】図133は、空間方向に、より高解像度な画像を生成するクラス分類適応処理において使用される係数セットを生成する領域処理部3001の構成を示すブロック図である。教師画像フレームメモリ3101は、例えば、HD画像である入力画像を、フレーム単位で記憶する。教師画像フレームメモリ3101は、記憶している入力画像を領域分割部3102に供給する。

【0904】領域分割部3102は、領域特定部103から供給された領域情報を基に、背景領域、前景領域、カバードバックグラウンド領域、またはアンカバードバックグラウンド領域に教師画像を分割する。

【0905】領域分割部3102は、分割された教師画像である、教師画像の背景領域に属する画素からなる画像を背景領域教師画像フレームメモリ3103に供給し、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像をアンカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3104に供給し、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像をカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3105に供給し、教師画像の前景領域に属する画素からなる画像を前景領域教師画像フレームメモリ3106に供給する。

【0906】背景領域教師画像フレームメモリ3103は、領域分割部3102から供給された、教師画像の背景領域に属する画素からなる画像を記憶する。背景領域教師画像フレームメモリ3103は、記憶している教師画像の背景領域に属する画素からなる画像を加重平均部3107-1および学習部3112-1に供給する。

【0907】アンカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3104は、領域分割部3102から供給された、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を記憶する。アンカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3104は、記憶している教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を加重平均部3107-2および学習部3112-2に供給する。

【0908】カバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3105は、領域分割部3102から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を記憶する。カバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3105は、記憶している教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を加重平均部3107-3および学習部3112-3に供給する。

【0909】前景領域教師画像フレームメモリ3106は、領域分割部3102から供給された、教師画像の前景領域に属する画素からなる画像を記憶する。前景領域教師画像フレームメモリ3106は、記憶している教師画像の前景領域に属する画素からなる画像を加重平均部3107-4および学習部3112-4に供給する。

【0910】加重平均部3107-1は、背景領域教師画像フレームメモリ3103から供給された、例えば、HD画像である教師画像の背景領域に属する画素からなる画像を4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像を背景領域生徒画像フレームメモリ3108に供給する。

【0911】背景領域生徒画像フレームメモリ3108は、加重平均部3107-1から供給された、教師画像の背景領域に属する画素からなる画像に対応する、生徒画像を記憶する。背景領域生徒画像フレームメモリ3108は、記憶している、教師画像の背景領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を学習部3112-1に供給する。

【0912】加重平均部3107-2は、アンカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3104から供給された、HD画像である教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を、例えば、4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像をアンカバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ3109に供給する。

【0913】アンカバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ3109は、加重平均部3107-2から供給された、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する、SD画像である生徒画像を記憶する。アンカバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ3109は、記憶している、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を学習部3

112-2に供給する。

【0914】加重平均部3107-3は、カバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3105から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を、例えば、4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像をカバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ3110に供給する。

【0915】カバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ3110は、加重平均部3107-3から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する、SD画像である生徒画像を記憶する。カバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ3110は、記憶している、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を学習部3112-3に供給する。

【0916】加重平均部3107-4は、前景領域教師画像フレームメモリ3106から供給された、例えば、HD画像である教師画像の前景領域に属する画素からなる画像を4分の1加重平均して、生徒画像であるSD画像を生成し、生成したSD画像を前景領域生徒画像フレームメモリ3111に供給する。

【0917】前景領域生徒画像フレームメモリ3111は、加重平均部3107-4から供給された、教師画像の前景領域に属する画素からなる画像に対応する、SD画像である生徒画像を記憶する。前景領域生徒画像フレームメモリ3111は、記憶している、教師画像の前景領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を学習部3112-4に供給する。

【0918】学習部3112-1は、背景領域教師画像フレームメモリ3103から供給された教師画像の背景領域に属する画素からなる画像、および背景領域生徒画像フレームメモリ3108から供給された、教師画像の背景領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を基に、背景領域に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ3113に供給する。

【0919】学習部3112-2は、アンカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3104から供給された教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像、およびアンカバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ3109から供給された、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を基に、アンカバードバックグラウンド領域に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ3113に供給する。

【0920】学習部3112-3は、カバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3105から供給

された教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像、およびカバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ3110から供給された、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を基に、カバードバックグラウンド領域に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ3113に供給する。

【0921】学習部3112-4は、前景領域教師画像フレームメモリ3106から供給された教師画像の前景領域に属する画素からなる画像、および前景領域生徒画像フレームメモリ3110から供給された、教師画像の前景領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を基に、前景領域に対応する係数セットを生成し、生成した係数セットを係数セットメモリ3113に供給する。

【0922】係数セットメモリ3113は、学習部3112-1から供給された背景領域に対応する係数セット、学習部3112-2から供給されたアンカバードバックグラウンド領域に対応する係数セット、学習部3112-3から供給されたカバードバックグラウンド領域に対応する係数セット、および学習部3112-4から供給された前景領域に対応する係数セットを記憶する。

【0923】学習部3112-1乃至学習部3112-4は、学習部1006と同様の構成を有するので、その説明は省略する。

【0924】図134は、クラス分類適応処理を実行して、空間方向に、より高解像度な画像を生成する領域処理部3001の構成を示すブロック図である。フレームメモリ3201は、例えば、SD画像である入力画像を、フレーム単位で記憶する。フレームメモリ3201は、記憶している入力画像を領域分割部3202に供給する。

【0925】領域分割部3202は、領域特定部103から供給された領域情報を基に、背景領域、前景領域、カバードバックグラウンド領域、またはアンカバードバックグラウンド領域毎に入力画像を分割する。すなわち、領域分割部3202は、分割された入力画像である、背景領域に属する画素からなる画像を背景領域フレームメモリ3203に供給し、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像をアンカバードバックグラウンド領域フレームメモリ3204に供給し、カバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像をカバードバックグラウンド領域フレームメモリ3205に供給し、前景領域に属する画素からなる画像を前景領域フレームメモリ3206に供給する。

【0926】背景領域フレームメモリ3203は、領域分割部3202から供給された、背景領域に属する画素からなる画像を記憶する。背景領域フレームメモリ3203は、記憶している背景領域に属する画素からなる画

像をマッピング部3207-1に供給する。

【0927】アンカバードバックグラウンド領域フレームメモリ3204は、領域分割部3202から供給された、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を記憶する。アンカバードバックグラウンド領域フレームメモリ3204は、記憶しているアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像をマッピング部3207-2に供給する。

【0928】カバードバックグラウンド領域フレームメモリ3205は、領域分割部3202から供給された、カバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を記憶する。カバードバックグラウンド領域フレームメモリ3205は、記憶しているカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像をマッピング部3207-3に供給する。

【0929】前景領域フレームメモリ3206は、領域分割部3202から供給された、前景領域に属する画素からなる画像を記憶する。前景領域入力画像フレームメモリ3106は、記憶している前景領域に属する画素からなる画像をマッピング部3207-4に供給する。

【0930】マッピング部3207-1は、係数セットメモリ3208に記憶されている、背景領域に对应する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、背景領域フレームメモリ3203に記憶されている背景領域に属する画素からなる画像に对应する予測画像を生成する。マッピング部3207-1は、生成した予測画像を合成部3209に供給する。

【0931】マッピング部3207-2は、係数セットメモリ3208に記憶されている、アンカバードバックグラウンド領域に对应する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、アンカバードバックグラウンド領域フレームメモリ3204に記憶されている、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に对应する予測画像を生成する。マッピング部3207-2は、生成した予測画像を合成部3209に供給する。

【0932】マッピング部3207-3は、係数セットメモリ3208に記憶されている、カバードバックグラウンド領域に对应する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、カバードバックグラウンド領域フレームメモリ3205に記憶されている、カバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に对应する予測画像を生成する。マッピング部3207-3は、生成した予測画像を合成部3209に供給する。

【0933】マッピング部3207-4は、係数セットメモリ3208に記憶されている、前景領域に对应する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、前景領域フレームメモリ3206に記憶されている前景領域に属する画素からなる画像に对应する予測画像を生成する。マッピング部3207-4は、生成した予測画像を合成部3209に供給する。

【0934】合成部3209は、マッピング部3207-1から供給された背景領域に属する画素からなる画像に对应する予測画像、マッピング部3207-2から供給されたアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に对应する予測画像、マッピング部3207-3から供給されたカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に对应する予測画像、およびマッピング部3207-4から供給された前景領域に属する画素からなる画像に对应する予測画像を合成し、合成された予測画像をフレームメモリ3210に供給する。

【0935】フレームメモリ3210は、合成部3209から供給された予測画像を記憶すると共に、記憶している画像を出力画像として出力する。

【0936】マッピング部3207-1乃至3207-4は、マッピング部1103と同様の構成を有するので、その説明は省略する。

【0937】図135乃至図140に示す画像を参照して、図134に構成を示す領域処理部3001を有する本発明の画像処理装置の処理の結果の例を説明する。

【0938】例に示す結果を生成する処理において、本発明の画像処理装置のクラス分類適応処理におけるクラスの数の総和は、従来のクラス分類適応処理におけるクラスの数と同一である。すなわち、従来のクラス分類適応処理におけるクラスの数は、2048とし、本発明の画像処理装置の各領域のクラス分類適応処理におけるクラスの数は、3112とした。

【0939】また、従来のクラス分類適応処理における予測タップの数、および本発明の画像処理装置の各領域のクラス分類適応処理における予測タップの数は、9個とし、同一とした。

【0940】図135乃至図137を参照して、カバードバックグラウンド領域における予測の結果を説明する。

【0941】図135(A)は、教師画像の混合領域における画像の例を示す図である。図135(B)は、教師画像の混合領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0942】図136(A)は、図135に示す教師画像に対応する、従来のクラス分類適応処理により生成された、混合領域の画像の例を示す図である。図136(B)は、図135に示す教師画像に対応する、従来のクラス分類適応処理により生成された、混合領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0943】図137(A)は、図135に示す教師画像に対応する、図134に構成を示す領域処理部3001により生成された、混合領域の画像の例を示す図である。図136(B)は、図135に示す教師画像に対応する、図134に構成を示す領域処理部3001により

生成された、混合領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0944】従来のクラス分類適応処理により生成された、混合領域における画像の画素値は、教師画像に比較して、階段状に変化し、生成された実際の画像においても、段階的に変化していることが、目視により確認できる。

【0945】これに対して、図134に構成を示す領域処理部3001により生成された、混合領域における画像の画素値は、従来に比較して、より滑らかに変化し、教師画像により近い変化を示す。領域処理部3001により生成された画像を目視により確認しても、従来に比較して、滑らかな画像であることが確認できる。

【0946】図138乃至図140を参照して、画素の位置に対して画素値がほぼ直線的に変化している前景領域における予測の結果を説明する。

【0947】図138（A）は、画素値がほぼ直線的に変化している、教師画像の前景領域における画像の例を示す図である。図138（B）は、画素値がほぼ直線的に変化している、教師画像の前景領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0948】図139（A）は、従来のクラス分類適応処理により生成された、図138の画像に対応する、前景領域の画像の例を示す図である。図139（B）は、従来のクラス分類適応処理により生成された、図138の画像に対応する、前景領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0949】図140（A）は、図134に構成を示す領域処理部3001により生成された、図138の画像に対応する、前景領域の画像の例を示す図である。図136（B）は、図134に構成を示す領域処理部3001により生成された、図138の画像に対応する、前景領域における画像の、空間方向の位置に対応する画素値の変化を示す図である。

【0950】従来のクラス分類適応処理により生成された、前景領域における画像の画素値は、混合領域と同様に、教師画像に比較して、階段状に変化し、実際の画像においても、段階的に変化していることが、目視により確認できる。

【0951】これに対して、図134に構成を示す領域処理部3001により生成された、前景領域における画像の画素値は、従来に比較して、より滑らかに変化し、教師画像に極めて近い値となる。領域処理部3001により生成された画像の目視による確認においては、教師画像との違いが認められなかった。

【0952】また、所定の画像について、従来のクラス分類適応処理により生成された画像の各領域におけるSN比と、本発明に係る画像処理装置のクラス分類適応処理により生成された画像の各領域におけるSN比とを求めて

比較した。

【0953】従来のクラス分類適応処理により生成された画像のカバードバックグラウンド領域におけるSN比は、32.1716dBであり、アンカバードバックグラウンド領域におけるSN比は、31.8744dBであり、前景領域におけるSN比は、31.8835dBであり、背景領域におけるSN比は、31.9985dBであった。

【0954】これに対して、本発明に係る画像処理装置により生成された画像のカバードバックグラウンド領域におけるSN比は、32.1799dBであり、アンカバードバックグラウンド領域におけるSN比は、31.8922dBであり、前景領域におけるSN比は、32.0925dBであり、背景領域におけるSN比は、32.0177dBであった。

【0955】このように、本発明に係る画像処理装置により生成された画像のSN比は、いずれの領域においても、従来のクラス分類適応処理により生成された画像のSN比に比較して高い。

【0956】図141は、図131に構成を示す画像処理装置の画像の処理を説明するフローチャートである。

【0957】ステップS3001において、領域特定部103は、動き検出部102から供給された動きベクトルおよびその位置情報を基に、入力画像の前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、およびアンカバードバックグラウンド領域を特定する。

【0958】ステップS3002において、領域処理部3001は、入力画像を、特定された前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、およびアンカバードバックグラウンド領域に分割して、分割された、前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、およびアンカバードバックグラウンド領域毎に、画像の処理を実行して、処理は終了する。

【0959】このように、本発明に係る画像処理装置は、入力画像を、前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、およびアンカバードバックグラウンド領域に分割し、分割された、前景領域、背景領域、カバードバックグラウンド領域、およびアンカバードバックグラウンド領域毎に画像処理を実行する。

【0960】図142のフローチャートを参照して、図133に構成を示す領域処理部3001による、クラス分類適応処理による画素値の予測に使用される係数セットを生成する学習の処理を説明する。

【0961】ステップS3101において、領域分割部3102は、領域特定部103から供給された領域情報を基に、教師画像フレームメモリ3101に記憶されている教師画像を領域分割する。すなわち、領域分割部3102は、領域分割された教師画像である、教師画像の背景領域に属する画素からなる画像を背景領域教師画像フレームメモリ3103に供給する。領域分割部3102は、領域分割された教師画像である、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画

像をアンカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3104に供給する。

【0962】領域分割部3102は、領域分割された教師画像である、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像をカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3105に供給する。領域分割部3102は、領域分割された教師画像である、教師画像の前景領域に属する画素からなる画像を前景領域教師画像フレームメモリ3106に供給する。

【0963】ステップS3102において、加重平均部3107-1乃至3107-4は、背景領域、前景領域、アンカバードバックグラウンド領域、およびカバードバックグラウンド領域の生徒画像を生成する。すなわち、加重平均部3107-1は、背景領域教師画像フレームメモリ3103に記憶されている、教師画像の背景領域に属する画素からなる画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像の背景領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を生成する。加重平均部3107-2は、アンカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3104に記憶されている、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を生成する。

【0964】加重平均部3107-3は、カバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3105に記憶されている、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像を生成する。加重平均部3107-4は、前景領域教師画像フレームメモリ3106に記憶されている、教師画像の前景領域に属する画素からなる画像を、例えば、4分の1加重平均して、教師画像の前景領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を生成する。

【0965】ステップS3103において、学習部3112-1は、背景領域教師画像フレームメモリ3103に記憶されている教師画像の背景領域に属する画素からなる画像、および背景領域生徒画像フレームメモリ3108に記憶されている、教師画像の背景領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を基に、背景領域に属する画素からなる画素に対応する系数セットを生成する。

【0966】ステップS3104において、学習部3112-2は、アンカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3104に記憶されている、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像、およびアンカバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ3109に記憶されている、教師画像のアンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を基に、アンカバード

バックグラウンド領域に対応する系数セットを生成する。

【0967】ステップS3105において、学習部3112-3は、カバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ3105に記憶されている、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像、およびカバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ3110に記憶されている、教師画像のカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を基に、カバードバックグラウンド領域に対応する系数セットを生成する。

【0968】ステップS3106において、学習部3112-4は、前景領域教師画像フレームメモリ3106に記憶されている教師画像の前景領域に属する画素からなる画像、および前景領域生徒画像フレームメモリ3111に記憶されている、教師画像の前景領域に属する画素からなる画像に対応する生徒画像を基に、前景領域に属する系数セットを生成する。

【0969】ステップS3107において、学習部3112-1乃至3112-4は、それぞれ、背景領域に属する系数セット、アンカバードバックグラウンド領域に属する系数セット、カバードバックグラウンド領域に属する系数セット、または前景領域に属する系数セットを系数セットメモリ3113に供給する。系数セットメモリ3113は、背景領域、前景領域、アンカバードバックグラウンド領域、またはカバードバックグラウンド領域のそれぞれに属する系数セットを記憶して、処理は終了する。

【0970】このように、図133に構成を示す領域処理部3001は、背景領域に属する系数セット、アンカバードバックグラウンド領域に属する系数セット、カバードバックグラウンド領域に属する系数セット、および前景領域に属する系数セットを生成することができる。

【0971】ステップS3103乃至ステップS3106の処理の詳細は、図103のフローチャートを参照して説明した処理と同様なので、その説明は省略する。

【0972】なお、ステップS3103乃至ステップS3106の処理を、シリアルに実行しても、パラレルに実行しても良いことは勿論である。

【0973】次に、図143のフローチャートを参照して、図134に構成を示す領域処理部3001の画像の創造の処理を説明する。

【0974】ステップS3201において、領域分割部3202は、領域特定部103から供給された領域情報を基に、背景領域、前景領域、カバードバックグラウンド領域、またはアンカバードバックグラウンド領域に入力画像を分割する。すなわち、領域分割部3202は、分割された入力画像である、背景領域に属する画素からなる画像を背景領域フレームメモリ3203に供給し、

アンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像をアンカバードバックグラウンド領域フレームメモリ3204に供給し、カバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像をカバードバックグラウンド領域フレームメモリ3205に供給し、前景領域に属する画素からなる画像を前景領域フレームメモリ3206に供給する。

【0975】ステップS3202において、マッピング部3207-1は、係数セットメモリ3208に記憶されている、背景領域に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、背景領域フレームメモリ3203に記憶されている背景領域に属する画素からなる画像に対応する画像を予測する。

【0976】ステップS3203において、マッピング部3207-2は、係数セットメモリ3208に記憶されている、アンカバードバックグラウンド領域に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、アンカバードバックグラウンド領域フレームメモリ3204に記憶されている、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する画像を予測する。

【0977】ステップS3204において、マッピング部3207-3は、係数セットメモリ3208に記憶されている、カバードバックグラウンド領域に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、カバードバックグラウンド領域フレームメモリ3205に記憶されている、カバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する画像を予測する。

【0978】ステップS3205において、マッピング部3207-4は、係数セットメモリ3208に記憶されている、前景領域に対応する係数セットを基に、クラス分類適応処理により、前景領域フレームメモリ3206に記憶されている前景領域に属する画素からなる画像に対応する画像を予測する。

【0979】ステップS3206において、合成部3209は、背景領域に属する画素からなる画像に対応する予測画像、アンカバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する予測画像、カバードバックグラウンド領域に属する画素からなる画像に対応する予測画像、および前景領域に対応する予測画像を合成する。合成部3209は、合成された画像をフレームメモリ3210に供給する。フレームメモリ3210は、合成部3209から供給された画像を記憶する。

【0980】ステップS3207において、フレームメモリ3210は、記憶している、合成された画像を出力し、処理は終了する。

【0981】このように、図134に構成を示す領域処理部3001を有する画像処理装置は、背景領域、アンカバードバックグラウンド領域、カバードバックグラウンド領域、および前景領域毎に、入力画像を分割し、分割された画像毎に予測画像を生成することができる。

【0982】ステップS3202乃至ステップS3205の処理の詳細は、図109のフローチャートを参照して説明した処理と同様なので、その説明は省略する。

【0983】なお、ステップS3202乃至ステップS3205の処理を、シリアルに実行しても、パラレルに実行しても良いことは勿論である。

【0984】また、動きボケ除去画像処理部108、分離画像処理部2002、および領域処理部3001が実行する処理は、SD画像とHD画像とに対応する係数の生成、またはSD画像からHD画像を生成する処理に限らず、例えば、空間方向により解像度の高い画像を生成するための係数を生成し、空間方向により解像度の高い画像を生成するようにしてもよい。さらに、動きボケ除去画像処理部108、分離画像処理部2002、および領域処理部3001は、時間方向に、より解像度の高い画像を生成する処理を実行するようにしてもよい。

【0985】なお、動きボケ除去画像処理部108、分離画像処理部2002、および領域処理部3001は、所定の情報から係数を生成して、生成された係数を基に、クラス分類適応処理を実行するようにしてもよい。

【0986】また、動きボケ除去画像処理部108、分離画像処理部2002、および領域処理部3001は、クラス分類の処理に基づいて、例えば、所望の大きさへの画像のサイズの変換、RGBなどの色信号の抽出、ノイズの除去、画像の圧縮、または符号化など他の処理を実行するようにしてもよい。例えば、動きボケ除去画像処理部108、分離画像処理部2002、および領域処理部3001に、分類されたクラスおよびそれぞれの画像に対応する動きベクトルを基に、動きベクトルに沿った方向の圧縮率を低く、動きベクトルに直交する方向の圧縮率を高くして、各領域毎の画像を圧縮せらるようすれば、従来に比較して、画像の劣化が少ないまま、圧縮比を高くすることができる。

【0987】なお、前景となるオブジェクトの動きの方向は左から右として説明したが、その方向に限定されないことは勿論である。

【0988】以上においては、3次元空間と時間軸情報を有する現実空間の画像をビデオカメラを用いて2次元空間と時間軸情報を有する時空間への射影を行った場合を例としたが、本発明は、この例に限らず、より多くの第1の次元の第1の情報を、より少ない第2の次元の第2の情報を射影した場合に適応することが可能である。

【0989】なお、センサは、CCDに限らず、固体撮像素子である、例えば、BBG (Bucket Brigade Device)、CID (Charge Injection Device)、またはCPD (Charge Priming Device)などのセンサでもよく、また、検出素子がマトリックス状に配置されているセンサに限らず、検出素子が1列に並んでいるセンサでもよい。

【0990】本発明の信号処理を行うプログラムを記録した記録媒体は、図10に示すように、コンピュータと

は別に、ユーザにプログラムを提供するために配布される、プログラムが記録されている磁気ディスク91（フロッピ（登録商標）ディスクを含む）、光ディスク92（CD-ROM（Compact Disc-Read Only Memory）、DVD（Digital Versatile Disc）を含む）、光磁気ディスク93（MD（Mini-Disc）（商標）を含む）、もしくは半導体メモリ94などよりなるパッケージメディアにより構成されるだけでなく、コンピュータに予め組み込まれた状態でユーザに提供される、プログラムが記録されているROM72や、記憶部78に含まれるハードディスクなどで構成される。

【0991】なお、本明細書において、記録媒体に記録されるプログラムを記述するステップは、記載された順序に沿って時系列的に行われる処理はもちろん、必ずしも時系列的に処理されなくとも、並列的あるいは個別に実行される処理をも含むものである。

【0992】

【発明の効果】本発明の画像処理装置および方法、記録媒体、並びにプログラムによれば、入力画像データに基づいて、前景オブジェクトを構成する前景オブジェクト成分、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分が混合されてなる混合領域と、前景オブジェクト成分からなる前景領域、および背景オブジェクトを構成する背景オブジェクト成分からなる背景領域の一方により構成される非混合領域とが特定され、特定結果に対応する領域特定情報が出力され、領域特定情報に対応して、入力画像データの各画素データに対応するクラスが決定されるようにしたので、背景の画像と移動する物体の画像との混ざり合い対応して画像を処理することができるようになる。

【図面の簡単な説明】

【図1】従来の画像処理装置の構成を示すブロック図である。

【図2】クラスタップを説明する図である。

【図3】予測タップを説明する図である。

【図4】クラス分類適応処理の概略を説明する図である。

【図5】従来の係数セットを説明する図である。

【図6】従来の学習の処理を説明するフローチャートである。

【図7】従来の画像処理装置の構成を示すブロック図である。

【図8】入力画像の画素値、およびクラス分類適応処理により生成された出力画像の画素値を示す図である。

【図9】従来の画像の創造の処理を説明するフローチャートである。

【図10】本発明に係る画像処理装置の一実施の形態の構成を示すブロック図である。

【図11】画像処理装置の機能の構成を示すブロック図である。

【図12】センサによる撮像を説明する図である。

【図13】画素の配置を説明する図である。

【図14】検出素子の動作を説明する図である。

【図15】動いている前景に対応するオブジェクトと、静止している背景に対応するオブジェクトとを撮像して得られる画像を説明する図である。

【図16】背景領域、前景領域、混合領域、カバードバックグラウンド領域、およびアンカバードバックグラウンド領域を説明する図である。

【図17】静止している前景に対応するオブジェクトおよび静止している背景に対応するオブジェクトを撮像した画像における、隣接して1列に並んでいる画素の画素値を時間方向に展開したモデル図である。

【図18】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図19】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図20】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図21】前景領域、背景領域、および混合領域の画素を抽出した例を示す図である。

【図22】画素と画素値を時間方向に展開したモデルとの対応を示す図である。

【図23】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図24】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図25】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図26】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図27】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図28】分割された画像と、画素の画素値を時間方向に展開したモデル図との対応を示す図である。

【図29】分離された画像と、画素の画素値を時間方向に展開したモデル図との対応を示す図である。

【図30】分割された画像の例を示す図である。

【図31】分離された画像の例を示す図である。

【図32】動きボケが除去された画像と、画素の画素値を時間方向に展開したモデル図との対応を示す図である。

【図33】本発明に係る画像処理装置の処理を説明する図である。

【図34】本発明に係る画像処理装置の画像の処理を説明するフローチャートである。

【図35】領域特定部103の構成の一例を示すブロック図である。

【図36】前景に対応するオブジェクトが移動しているときの画像を説明する図である。

【図37】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図38】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図39】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図40】領域判定の条件を説明する図である。

【図41】領域特定部103の領域の特定の結果の例を示す図である。

【図42】領域特定部103の領域の特定の結果の例を示す図である。

【図43】領域特定の処理を説明するフローチャートである。

【図44】領域特定部103の構成の他の一例を示すブロック図である。

【図45】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図46】背景画像の例を示す図である。

【図47】2値オブジェクト画像抽出部302の構成を示すブロック図である。

【図48】相関値の算出を説明する図である。

【図49】相関値の算出を説明する図である。

【図50】2値オブジェクト画像の例を示す図である。

【図51】時間変化検出部303の構成を示すブロック図である。

【図52】領域判定部342の判定を説明する図である。

【図53】時間変化検出部303の判定の例を示す図である。

【図54】領域判定部103の領域特定の処理を説明するフローチャートである。

【図55】領域判定の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図56】領域特定部103のさらに他の構成を示すブロック図である。

【図57】ロバスト化部361の構成を説明するブロック図である。

【図58】動き補償部381の動き補償を説明する図である。

【図59】動き補償部381の動き補償を説明する図である。

【図60】領域特定の処理を説明するフローチャートである。

【図61】ロバスト化の処理の詳細を説明するフローチャートである。

【図62】混合比算出部104の構成の一例を示すブロック図である。

【図63】理想的な混合比 α の例を示す図である。

【図64】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図65】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図66】前景の成分の相関を利用した近似を説明する図である。

【図67】C, N、およびPの関係を説明する図である。

【図68】推定混合比処理部401の構成を示すブロック図である。

【図69】推定混合比の例を示す図である。

【図70】混合比算出部104の他の構成を示すブロック図である。

【図71】混合比の算出の処理を説明するフローチャートである。

【図72】推定混合比の演算の処理を説明するフローチャートである。

【図73】混合比 α を近似する直線を説明する図である。

【図74】混合比 α を近似する平面を説明する図である。

【図75】混合比 α を算出するときの複数のフレームの画素の対応を説明する図である。

【図76】混合比推定処理部401の他の構成を示すブロック図である。

【図77】推定混合比の例を示す図である。

【図78】混合比の算出の処理を説明するフローチャートである。

【図79】カバードバックグラウンド領域に対応するモデルによる混合比推定の処理を説明するフローチャートである。

【図80】前景背景分離部105の構成の一例を示すブロック図である。

【図81】入力画像、前景成分画像、および背景成分画像を示す図である。

【図82】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図83】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図84】画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図85】分離部601の構成の一例を示すブロック図である。

【図86】分離された前景成分画像、および背景成分画像の例を示す図である。

【図87】前景と背景との分離の処理を説明するフローチャートである。

【図88】動きボケ除去部106の構成の一例を示すブロック図である。

【図89】処理単位を説明する図である。

【図90】前景成分画像の画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に応する期間を分割したモデル図である。

【図91】前景成分画像の画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に対応する期間を分割したモデル図である。

【図92】前景成分画像の画素値を時間方向に展開し、シャッタ時間に対応する期間を分割したモデル図である。

【図93】動きボケ除去部106による前景成分画像に含まれる動きボケの除去の処理を説明するフローチャートである。

【図94】背景成分画像のモデルを示す図である。

【図95】補正された背景成分画像のモデルを示す図である。

【図96】係数セットを生成する動きボケ除去画像処理部108の構成を示すブロック図である。

【図97】教師画像と生徒画像との関係を説明する図である。

【図98】学習部1006の構成を示すブロック図である。

【図99】クラス分類処理を説明する図である。

【図100】ADRC処理を説明する図である。

【図101】動きボケ除去画像処理部108が生成する係数セットを説明する図である。

【図102】動きボケ除去画像処理部108による、係数セットを生成する学習の処理を説明するフローチャートである。

【図103】背景成分画像に対応する係数セットの生成の処理を説明するフローチャートである。

【図104】クラス分類適応処理を実行して、空間方向に、より高解像度な画像を生成する動きボケ除去画像処理部108の構成を示すブロック図である。

【図105】動きボケが除去された前景成分画像のモデルを示す図である。

【図106】動きボケが付加された前景成分画像のモデルを示す図である。

【図107】マッピング部1103の構成を示すブロック図である。

【図108】動きボケ除去画像処理部108の画像の創造の処理を説明するフローチャートである。

【図109】背景成分画像に対応する画像の予測の処理を説明するフローチャートである。

【図110】画像処理装置の機能の他の構成を示すブロック図である。

【図111】混合比算出部1501の構成の一例を示すブロック図である。

【図112】前景背景分離部1502の構成の一例を示すブロック図である。

【図113】画像処理装置の機能の他の構成を示すブロック図である。

【図114】分離画像処理部2002の処理を説明する図である。

【図115】前景背景分離部2001の構成の一例を示すブロック図である。

【図116】分離部2101の構成の一例を示すブロック図である。

【図117】係数セットを生成する分離画像処理部2002の構成を示すブロック図である。

【図118】空間方向に、より高解像度な画像を生成する分離画像処理部2002の構成を示すブロック図である。

【図119】教師画像の混合領域における画像の例を示す図である。

【図120】従来のクラス分類適応処理により生成された、混合領域の画像の例を示す図である。

【図121】分離画像処理部2002により生成された、混合領域の画像の例を示す図である。

【図122】教師画像の前景領域における画像の例を示す図である。

【図123】従来のクラス分類適応処理により生成された、前景領域の画像の例を示す図である。

【図124】分離画像処理部2002により生成された、前景領域の画像の例を示す図である。

【図125】図113に構成を示す画像処理装置の画像の処理を説明するフローチャートである。

【図126】前景背景分離部2001による前景と背景との分離の処理を説明するフローチャートである。

【図127】分離画像処理部2002による、係数セットを生成する学習の処理を説明するフローチャートである。

【図128】分離画像処理部2002の画像の創造の処理を説明するフローチャートである。

【図129】画像処理装置の機能のさらに他の構成を示すブロック図である。

【図130】前景背景分離部2501の構成の一例を示すブロック図である。

【図131】画像処理装置の機能のさらに他の構成を示すブロック図である。

【図132】領域処理部3001の処理を説明する図である。

【図133】係数セットを生成する領域処理部3001の構成を示すブロック図である。

【図134】空間方向に、より高解像度な画像を生成する領域処理部3001の構成を示すブロック図である。

【図135】教師画像の混合領域における画像の例を示す図である。

【図136】従来のクラス分類適応処理により生成された、混合領域の画像の例を示す図である。

【図137】領域処理部3001により生成された、混合領域の画像の例を示す図である。

【図138】教師画像の前景領域における画像の例を示す図である。

【図139】従来のクラス分類適応処理により生成された、前景領域の画像の例を示す図である。

【図140】領域処理部3001により生成された、前景領域の画像の例を示す図である。

【図141】本発明に係る画像処理装置の画像の処理を説明するフローチャートである。

【図142】領域処理部3001による、係数セットを生成する学習の処理を説明するフローチャートである。

【図143】領域処理部3001の画像の創造の処理を説明するフローチャートである。

【符号の説明】

71 CPU, 72 ROM, 73 RAM, 76 入力部, 77 出力部, 78 記憶部, 79 通信部, 91 磁気ディスク, 92 光ディスク, 93 光磁気ディスク, 94 半導体メモリ, 101 オブジェクト抽出部, 102 動き検出部, 103 領域特定部, 104 混合比算出部, 105 前景背景分離部, 106 動きボケ除去部, 107 補正部, 108 動きボケ除去画像処理部, 201 フレームメモリ, 202-1乃至202-4 静動判定部, 203-1乃至203-3 領域判定部, 204 判定フラグ格納フレームメモリ, 205 合成部, 206 判定フラグ格納フレームメモリ, 301 背景画像生成部, 302 2値オブジェクト画像抽出部, 303 時間変化検出部, 321 相関値演算部, 322 しきい値処理部, 341 フレームメモリ, 342 領域判定部, 361 ロバスト化部, 381 動き補償部, 382 スイッチ, 383-1乃至383-N フレームメモリ, 384-1乃至384-N 重み付け部, 385 積算部, 401 推定混合比処理部, 402 推定混合比処理部, 403 混合比決定部, 421 フレームメモリ, 422 フレームメモリ, 423 混合比演算部, 441 選択部, 442 推定混合比処理部, 443 推定混合比処理部, 444 選択部, 501 遅延回路, 502 足し込み部, 503 演算部, 601 分離部, 602 スイッチ, 603 合成部, 604 スイッチ, 605 合成部, 621 フレームメモリ, 622 分離処理ブロック, 623 フレームメモリ, 631 アンカバード領域処理部, 632 カバード領域処理部, 633 合成部, 634 合成部, 801 処理単位決定部, 802 モデル化部, 803 方程式生成部, 804 足し込み部, 805 演算部, 1001 背景成分教師画像フレームメモリ, 1002 前景成分教師画像フレームメモリ, 1003-1および1003-2 加重平均部, 1004 背景成分生徒画像フレームメモリ, 1005 前景成分生徒画像フレームメモリ, 1006-1および1006-2 学習部, 1007 係数セットメモリ, 1031 クラス

分類部, 1032 予測タップ取得部, 1033 対応画素取得部, 1034 正規方程式生成部, 1035 係数計算部, 1051 クラスタップ取得部, 1052 波形分類部, 1101 背景成分画像フレームメモリ, 1102 前景成分画像フレームメモリ, 1103-1および1103-2 マッピング部, 1104 係数セットメモリ, 1105 補正部, 1106 動きボケ付加部, 1107 合成部, 1131 マッピング処理部, 1141 クラス分類部, 1142 予測タップ取得部, 1143 予測演算部, 1151 クラスタップ取得部, 1152 波形分類部, 1501 混合比算出部, 1502 前景背景分離部, 1521 選択部, 2001 前景背景分離部, 2002 分離画像処理部, 2101 分離部, 2102 スイッチ, 2103 スイッチ, 2201 背景領域教師画像フレームメモリ, 2202 アンカバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ, 2203 アンカバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ, 2204 カバードバックグラウンド領域背景成分教師画像フレームメモリ, 2205 カバードバックグラウンド領域前景成分教師画像フレームメモリ, 2206 前景領域教師画像フレームメモリ, 2207-1乃至2207-6 加重平均部, 2208 背景領域生徒画像フレームメモリ, 2209 アンカバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ, 2210 アンカバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ, 2211 カバードバックグラウンド領域背景成分生徒画像フレームメモリ, 2212 カバードバックグラウンド領域前景成分生徒画像フレームメモリ, 2213 前景領域生徒画像フレームメモリ, 2214-1乃至2214-6 学習部, 2215 係数セットメモリ, 2301 背景領域フレームメモリ, 2302 アンカバードバックグラウンド領域背景成分画像フレームメモリ, 2303 アンカバードバックグラウンド領域前景成分画像フレームメモリ, 2304 カバードバックグラウンド領域背景成分画像フレームメモリ, 2305 カバードバックグラウンド領域前景成分画像フレームメモリ, 2306 前景領域フレームメモリ, 2307-1乃至2307-6 マッピング部, 2308 係数セットメモリ, 2309 合成部, 2501 前景背景分離部, 2521 選択部, 3001 領域処理部, 3102 領域分割部, 3103 背景領域教師画像フレームメモリ, 3104 アンカバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ, 3105 カバードバックグラウンド領域教師画像フレームメモリ, 3106 前景領域教師画像フレームメモリ, 3107-1乃至3107-4 加重平均部, 3108 背景領域生徒画像フレームメモリ, 3109

9 アンカバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ, 3110 カバードバックグラウンド領域生徒画像フレームメモリ, 3111 前景領域生徒画像フレームメモリ, 3112-1 乃至 3112-4 学習部, 3113 係数セットメモリ, 3206 領域分割部, 3203 背景領域フレームメモリ, 3

204 アンカバードバックグラウンド領域フレームメモリ, 3205 カバードバックグラウンド領域フレームメモリ, 3206 前景領域フレームメモリ, 3207-1 乃至 3207-4 マッピング部, 3208 係数セットメモリ, 3209 合成部

【図1】

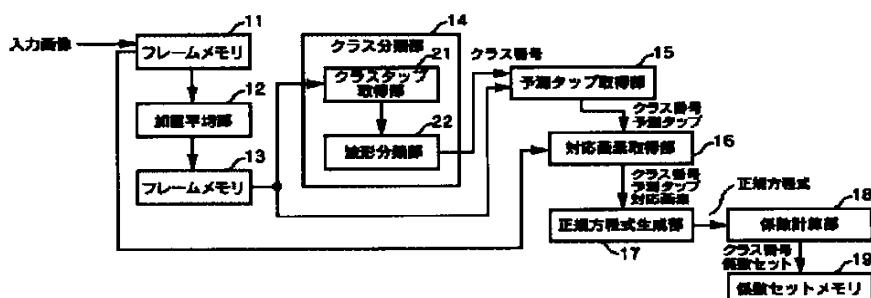


図1

【図2】

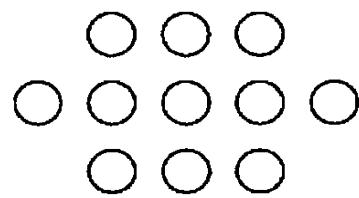
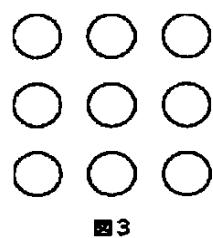


図2

【図3】



【図4】

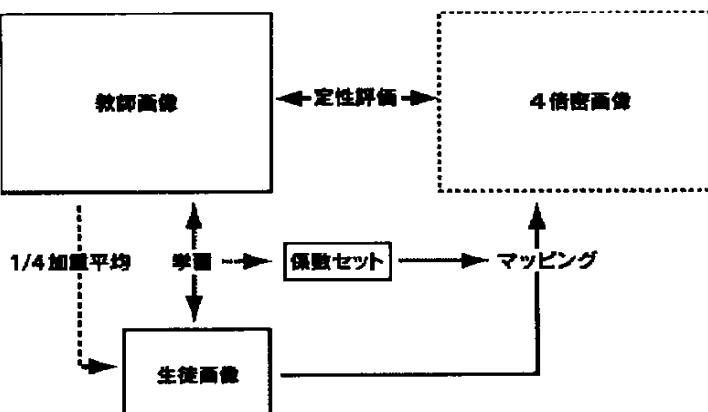


図4

【図7】

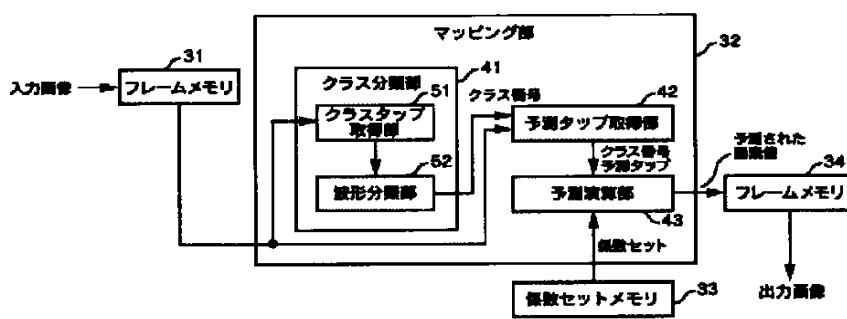
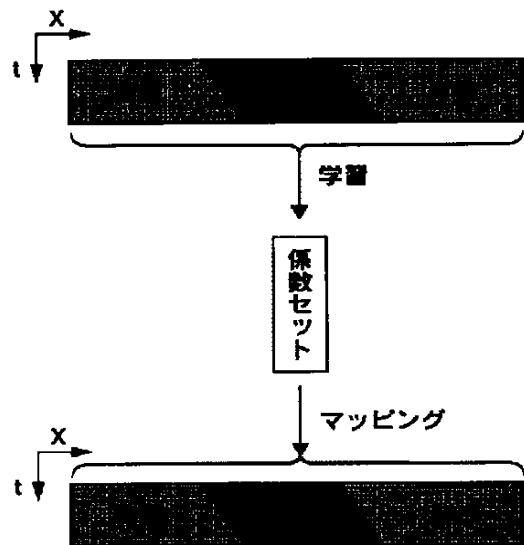
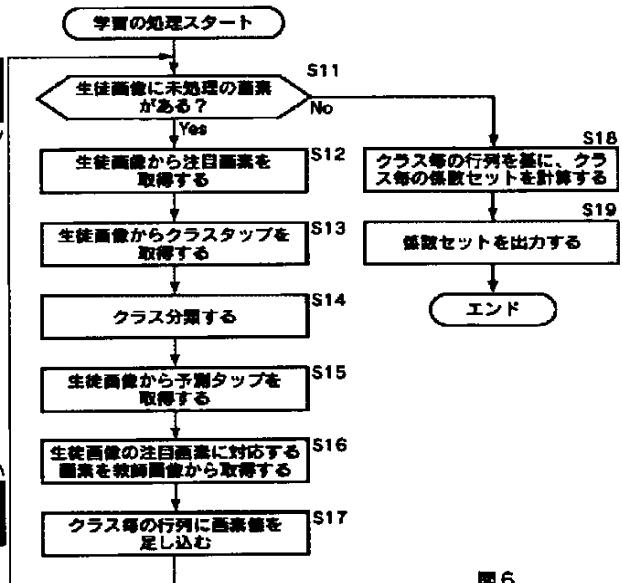


図7

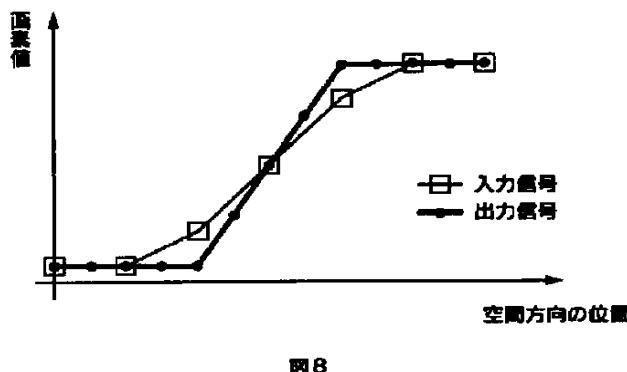
【図5】



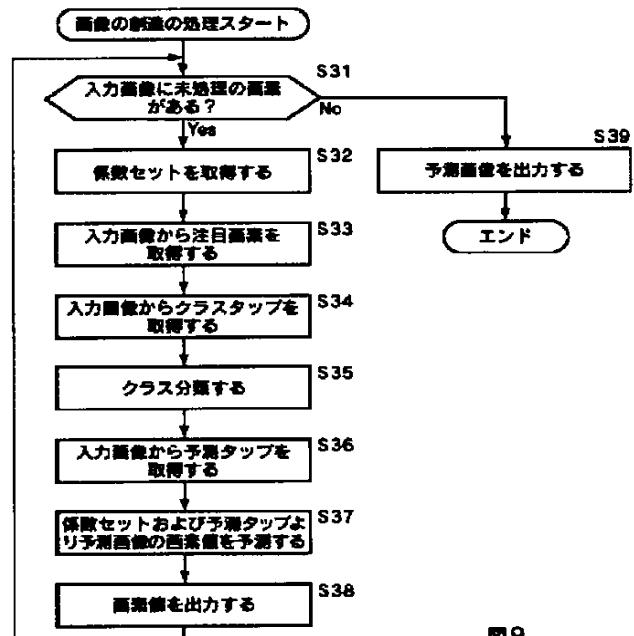
【図6】



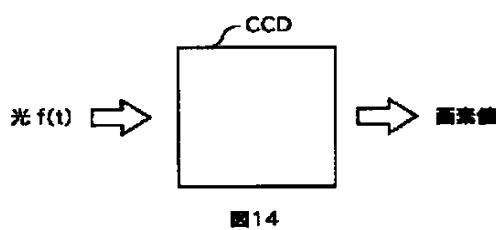
【図8】



【図9】



【図14】



【图 10】

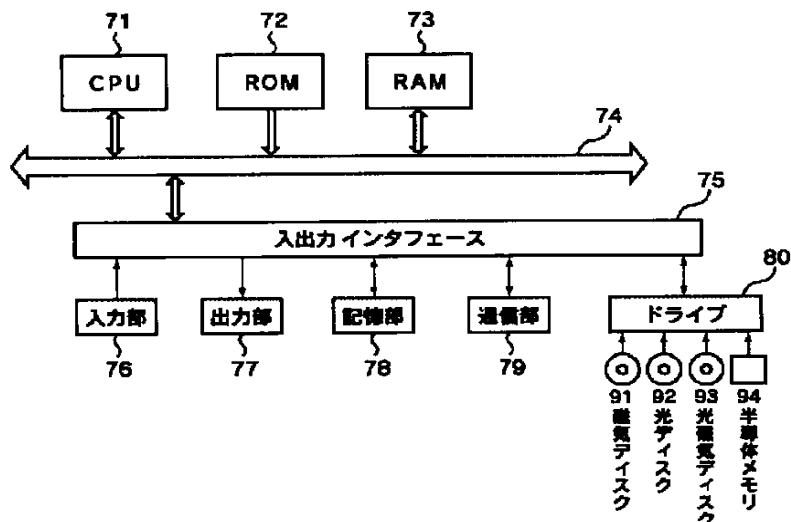
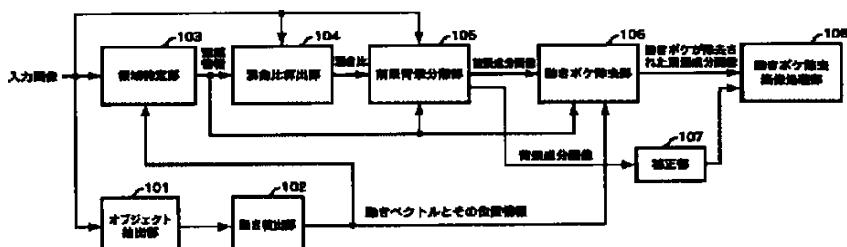


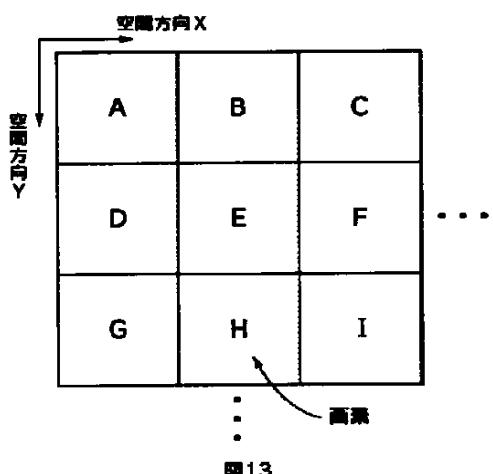
图10

〔圖 11〕



11

[图 1-3]



四13

領域	説明
開眼領域	静止部分
前眼領域	動き部分
混合領域	背景から前眼に変化する部分 前眼から背景に変化する部分

16

【図12】

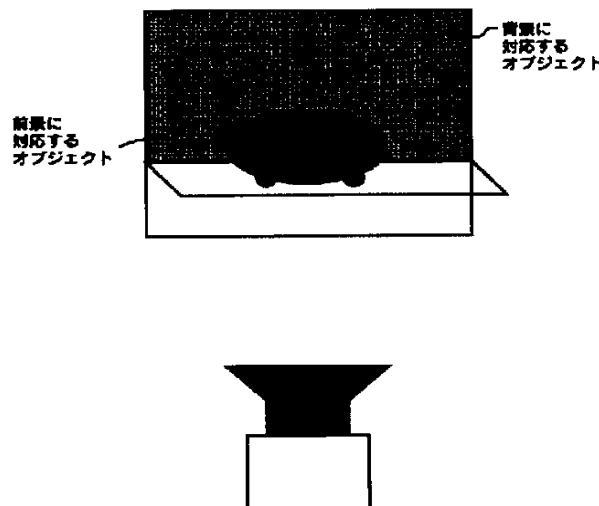


図12

【図15】

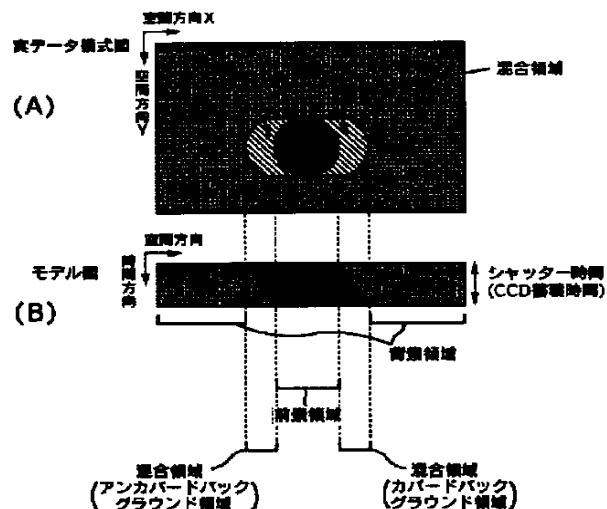


図15

【図17】

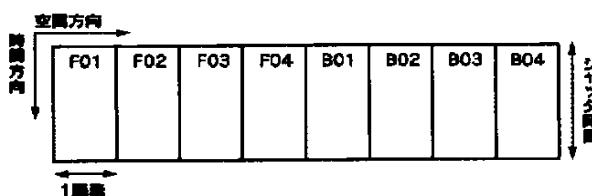


図17

【図18】

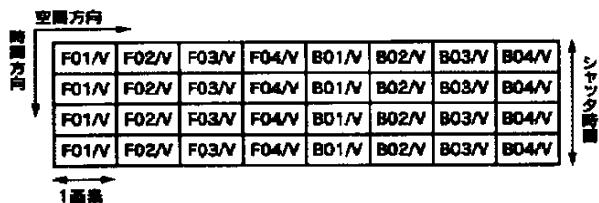


図18

【図19】

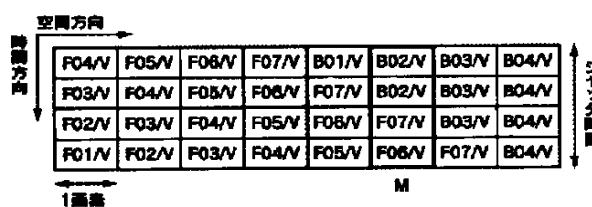


図19

【図20】

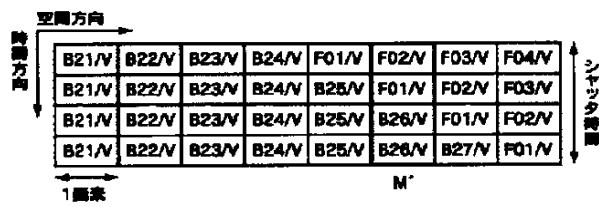


図20

【図21】

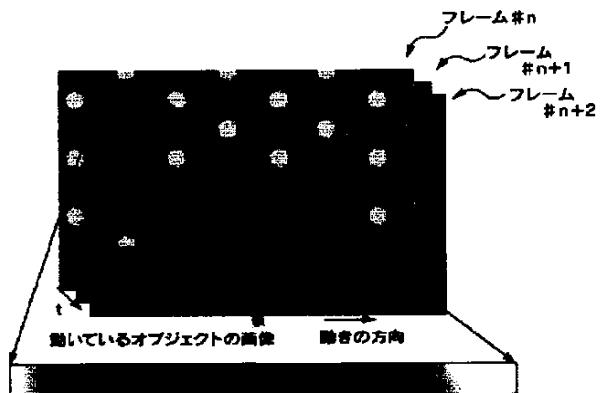


図21

【図22】

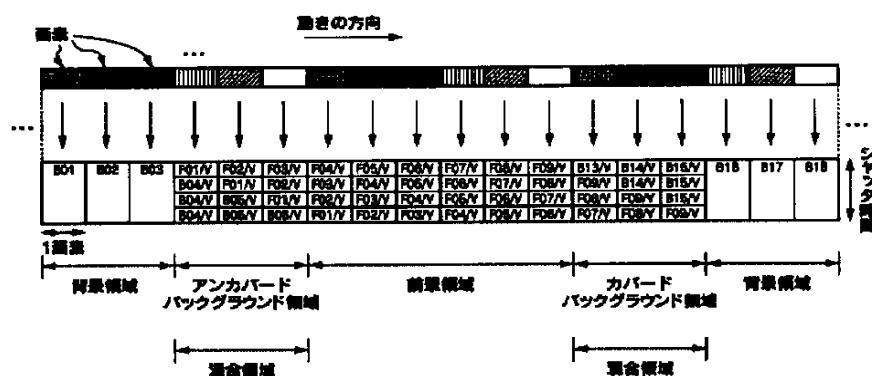


図22

【図23】

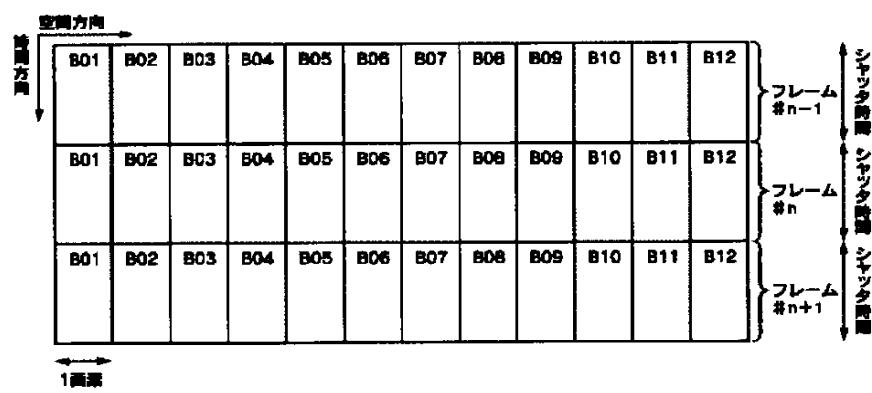


図23

【図24】

空間方向											
時間方向		時間方向									
F12/V	B01/V	B02/V	B03/V	B04	B05	B06	B07	B08	B09	B10	B11
F11/V	F12/V	B02/V	B03/V								
F10/V	F11/V	F12/V	B03/V								
F09/V	F10/V	F11/V	F12/V								
F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V	B05/V	B06/V	B07/V	B08	B09	B10	B11
F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V	B06/V	B07/V				
F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V	B07/V				
F05/V	F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V				
F04/V	F05/V	F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V	B09/V	B10/V	B11/V
F03/V	F04/V	F05/V	F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V	B10/V	B11/V
F02/V	F03/V	F04/V	F05/V	F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V	B11/V
F01/V	F02/V	F03/V	F04/V	F05/V	F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V

図24

【図42】



図42

【図25】

空間方向											
時間方向		時間方向									
F12/V											
F11/V	F12/V										
F10/V	F11/V	F12/V									
F09/V	F10/V	F11/V	F12/V								
F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V							
F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V						
F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V					
F05/V	F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V				
F04/V	F05/V	F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V			
F03/V	F04/V	F05/V	F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V		
F02/V	F03/V	F04/V	F05/V	F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V	
F01/V	F02/V	F03/V	F04/V	F05/V	F06/V	F07/V	F08/V	F09/V	F10/V	F11/V	F12/V

図25

【図26】

空間方向											
時間方向		時間方向									
F13/V	F14/V	F15/V	F16/V	F17/V	F18/V	F19/V	F20/V	F21/V	F22/V	F23/V	F24/V
B25/V	F13/V	F14/V	F15/V	F16/V	F17/V	F18/V	F19/V	F20/V	F21/V	F22/V	F23/V
B25/V	B26/V	F13/V	F14/V	F15/V	F16/V	F17/V	F18/V	F19/V	F20/V	F21/V	F22/V
B25/V	B26/V	B27/V	F13/V	F14/V	F15/V	F16/V	F17/V	F18/V	F19/V	F20/V	F21/V
B25	B26	B27	B28	F13/V	F14/V	F15/V	F16/V	F17/V	F18/V	F19/V	F20/V
				B29/V	F13/V	F14/V	F15/V	F16/V	F17/V	F18/V	F19/V
				B29/V	B30/V	F13/V	F14/V	F15/V	F16/V	F17/V	F18/V
				B29/V	B30/V	B31/V	F13/V	F14/V	F15/V	F16/V	F17/V
				B29/V	B30/V	B31/V	F13/V	F14/V	F15/V	F16/V	F17/V
B25	B26	B27	B28	B29	B30	B31	B32	F12/V	F14/V	F15/V	F16/V
								B33/V	F13/V	F14/V	F15/V
								B33/V	B34/V	F13/V	F14/V
								B33/V	B34/V	B35/V	F13/V

図26

【図27】

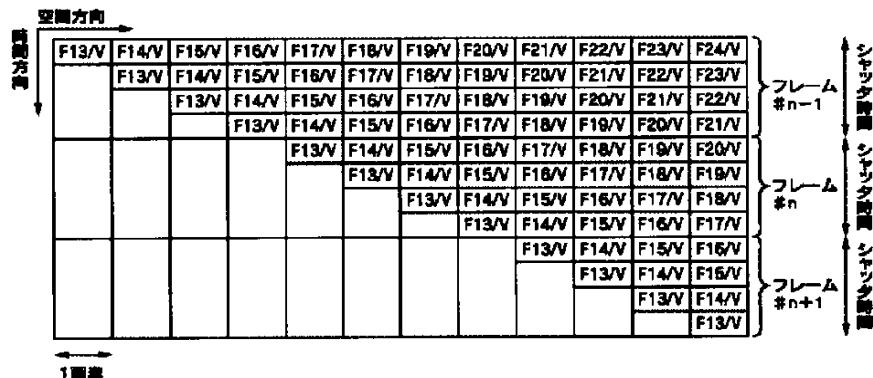


図27

【図28】

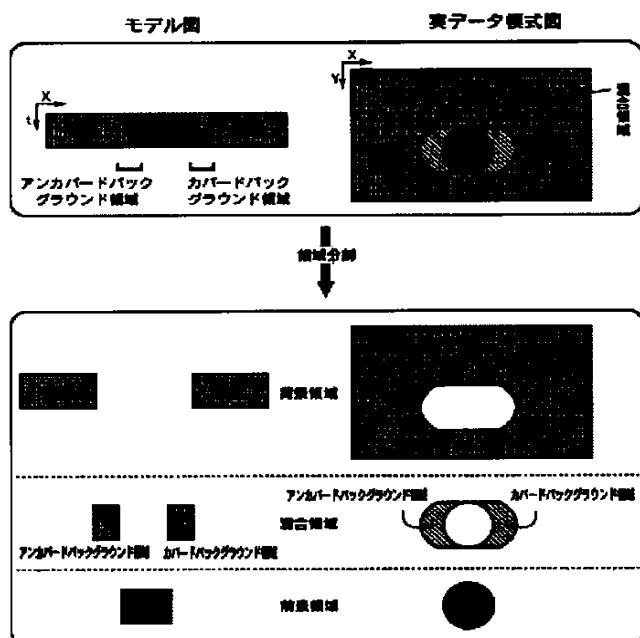


図28

【図30】

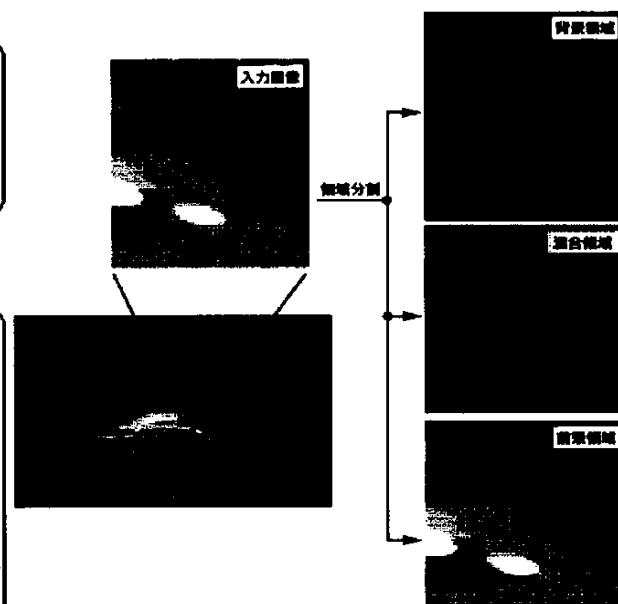


図30

【図37】

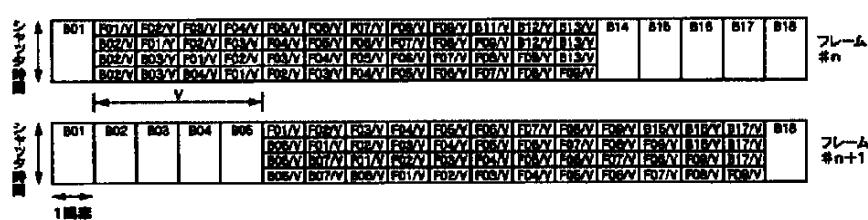


図37

【図29】

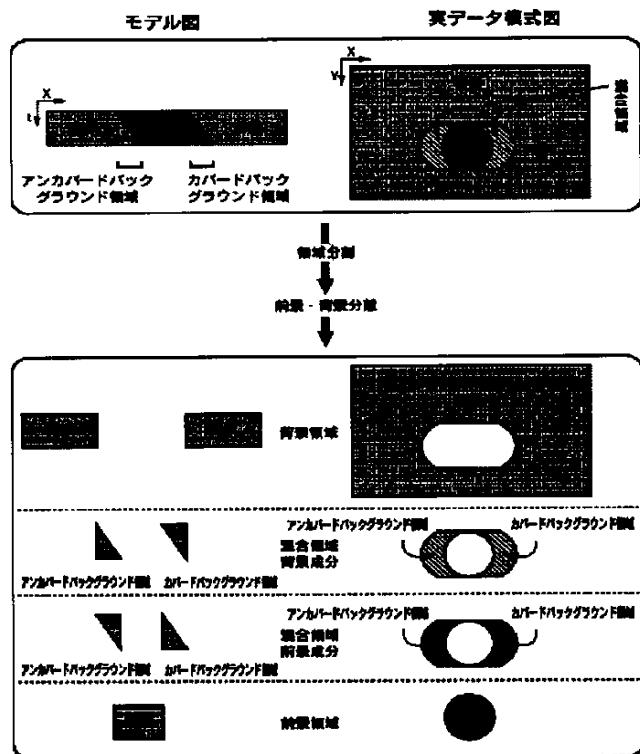
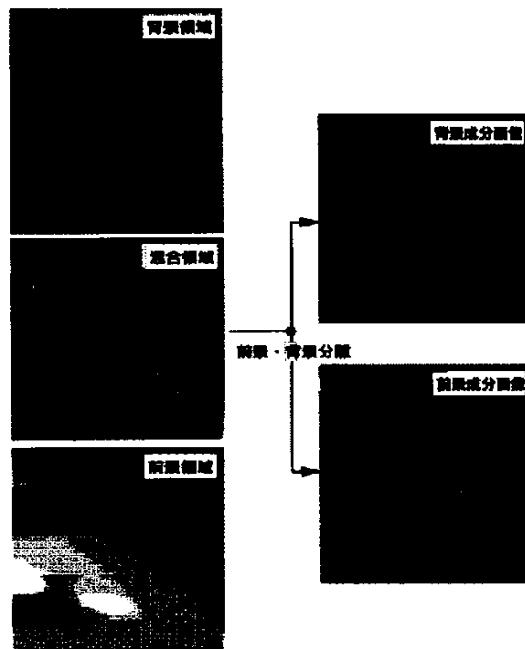
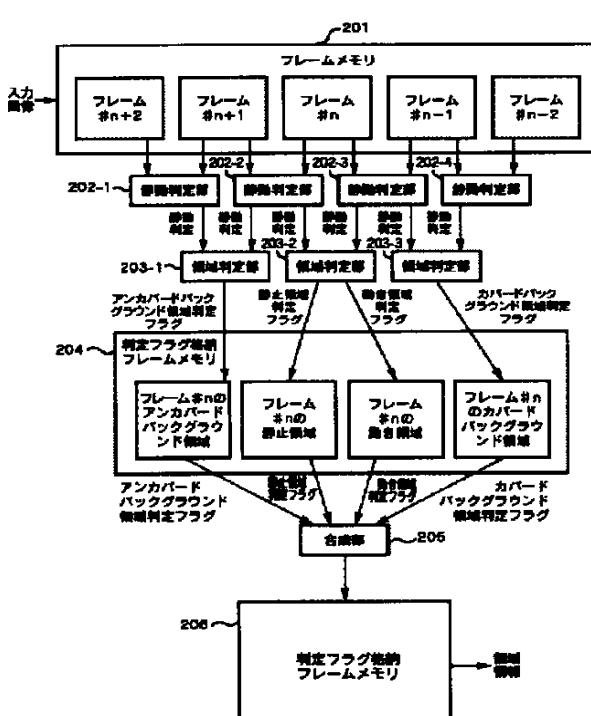


図29

【図31】



【図35】



【図32】

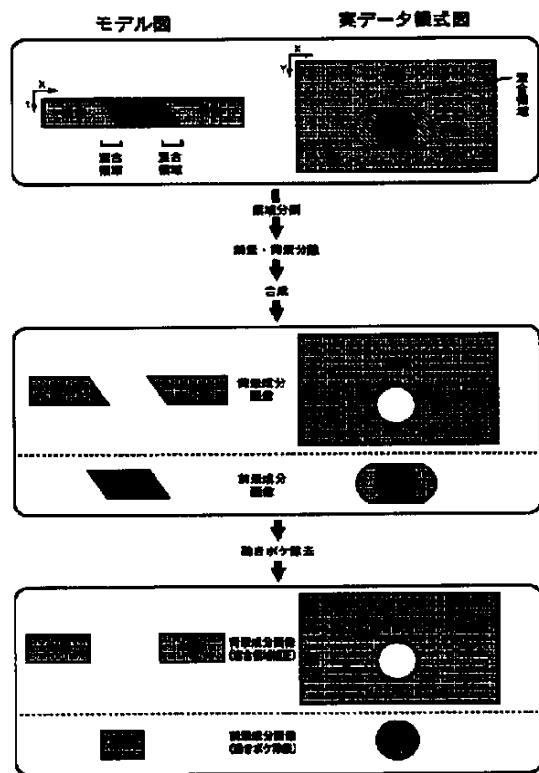


図32

【図33】

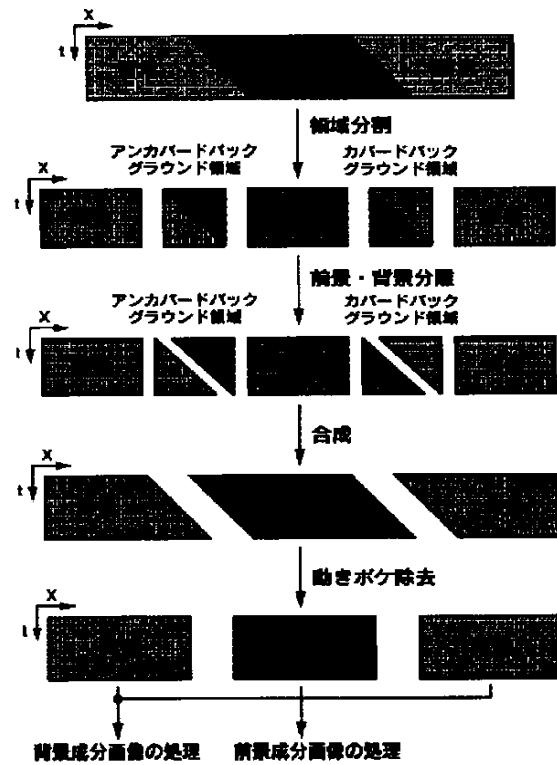


図33

【図36】

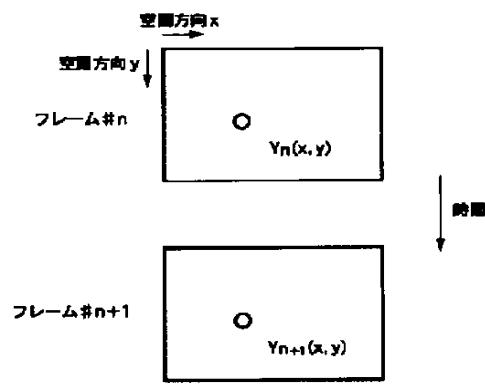


図36

【図41】

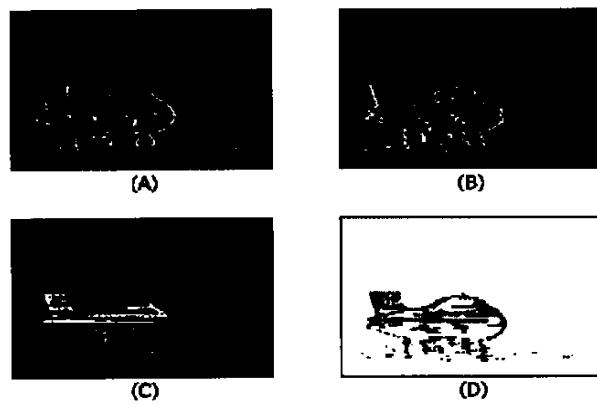


図41

【図38】

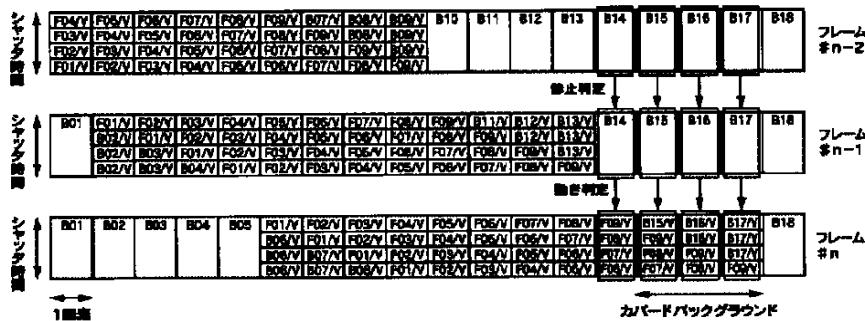


図38

【図54】

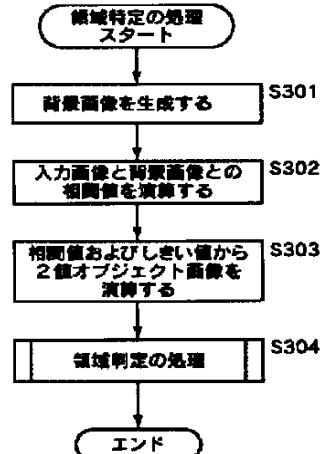


図54

【図39】

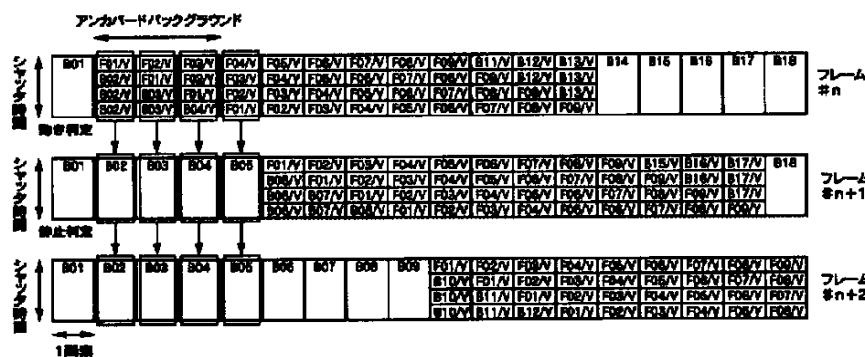


図39

【図40】

領域判定	フレーム #n-2とフレーム #n-1との 相間値	フレーム #n-1とフレーム #nとの 相間値	フレーム #nとフレーム #n+1との 相間値	フレーム #n+1とフレーム #n+2との 相間値
カーデ背景	停止	動き	-	-
停止判定	-	停止	停止	-
動き判定	-	動き	動き	-
アンガード背景	-	-	動き	停止

図40

【図46】



図46

【図43】

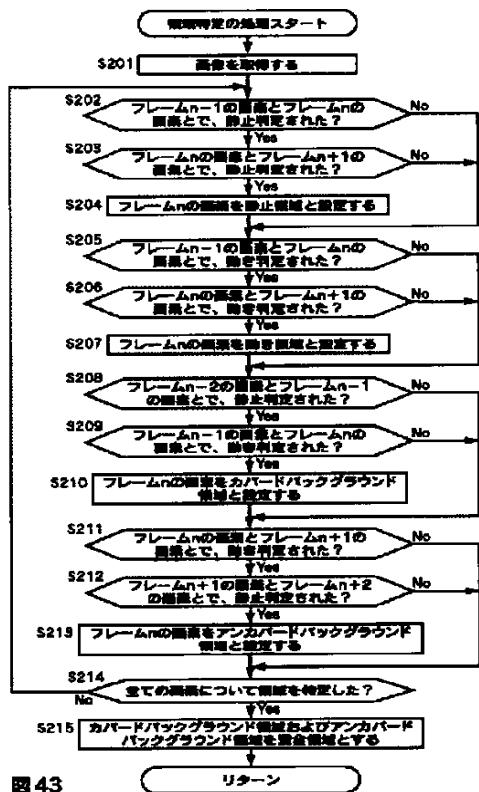


図43

【図48】



図48

【図49】

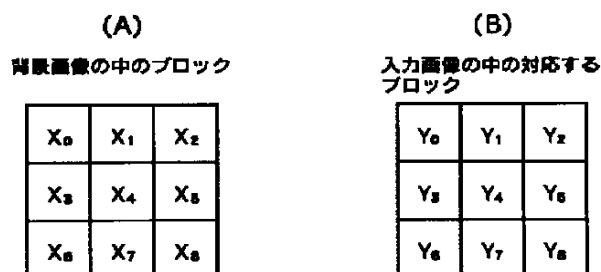


図49

【図60】

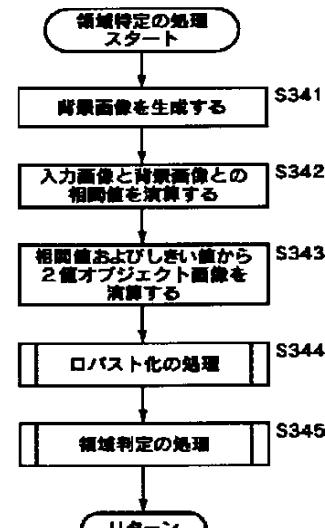


図60

【図44】

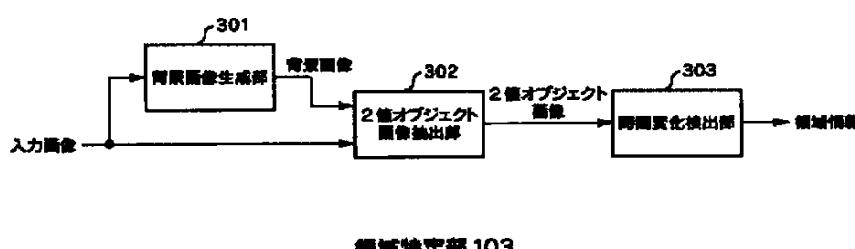


図44

【図52】

	背景領域	前進領域	カバードバックグラウンド領域	アンカバードバックグラウンド領域
フレームn-1	—	1	0	—
フレームn	0	1	1	1
フレームn+1	—	1	—	0

図52

【図45】

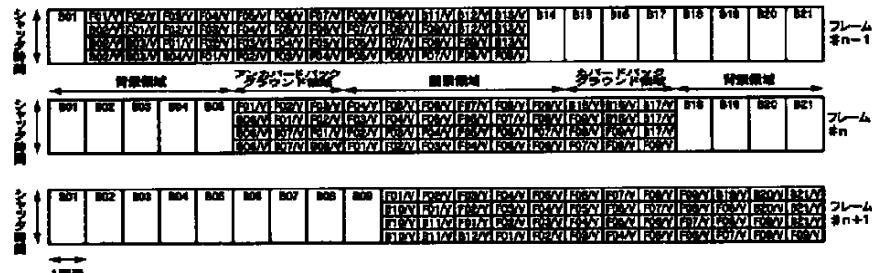


図45

【図61】

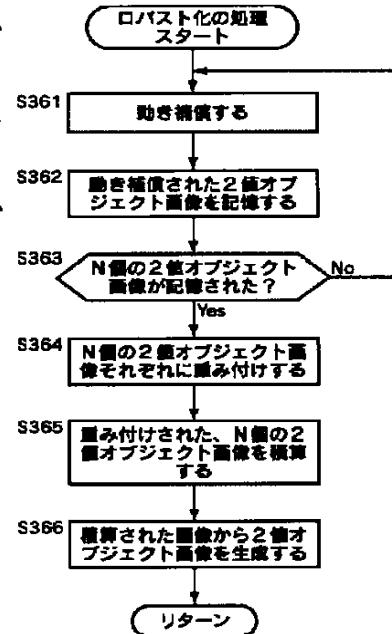
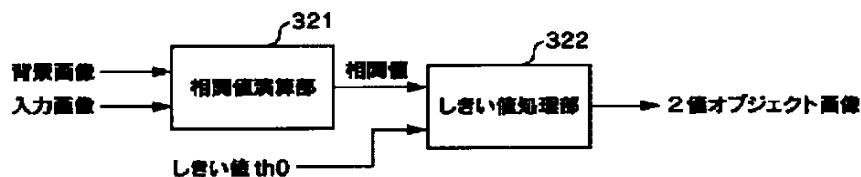


図61

【図47】



2値オブジェクト画像抽出部 302

図47

【図72】

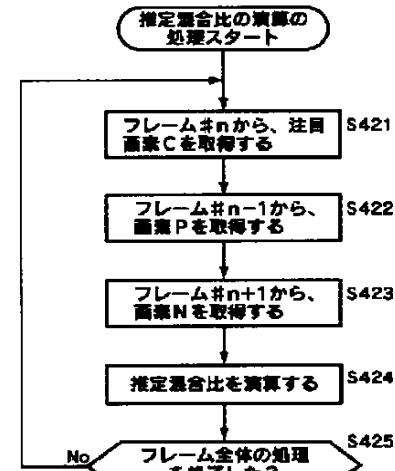


図72

【図59】

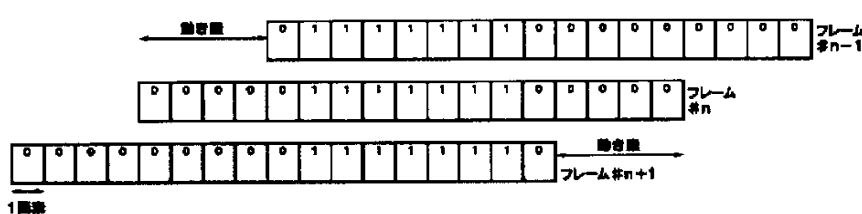


図59

【図50】

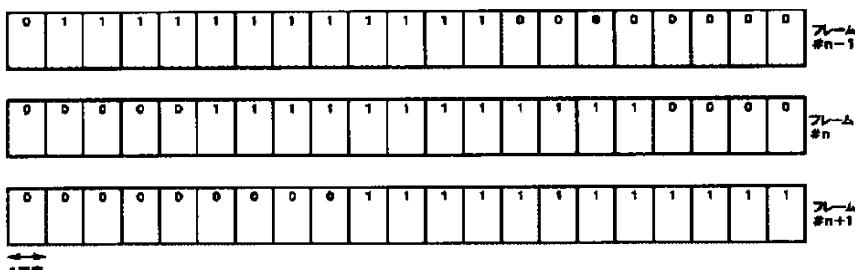


図50

【図59】

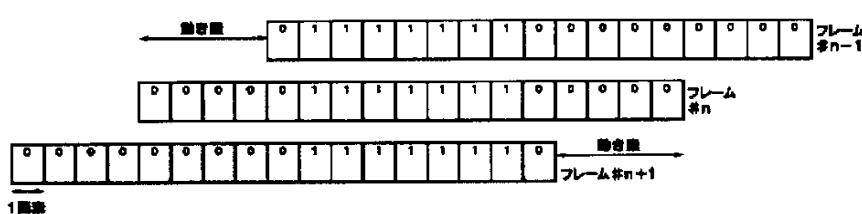
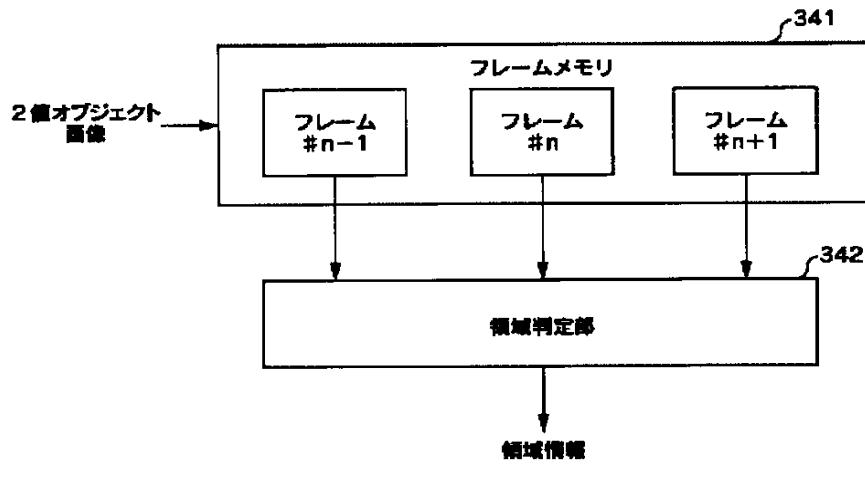


図59

〔图51〕



151

時間変化検出部 303

[图 53]

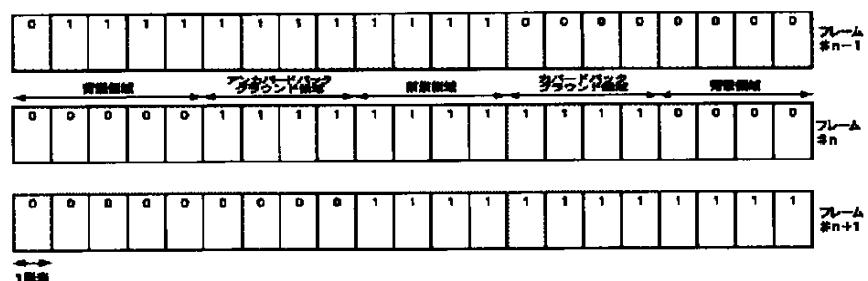
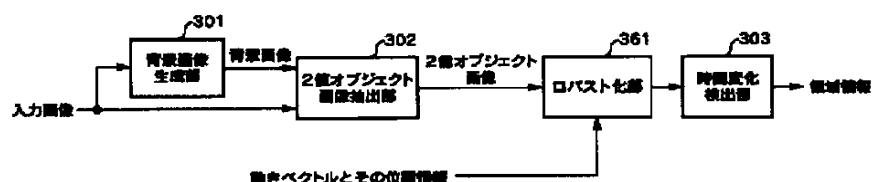


圖 53

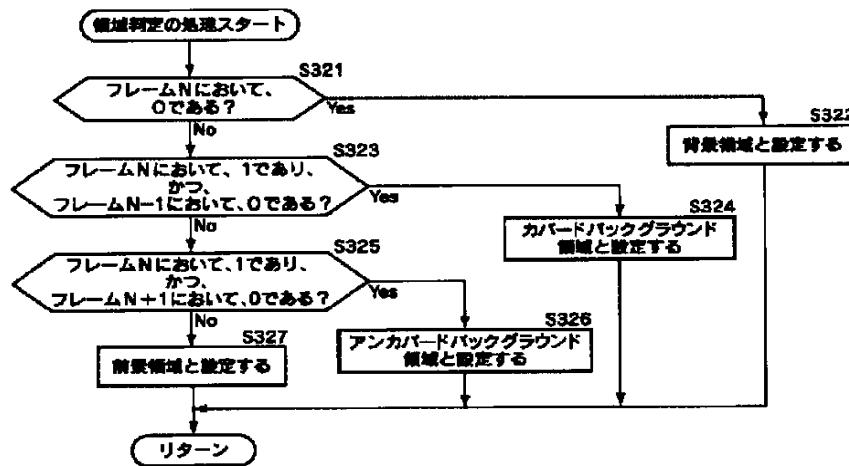
〔图56〕



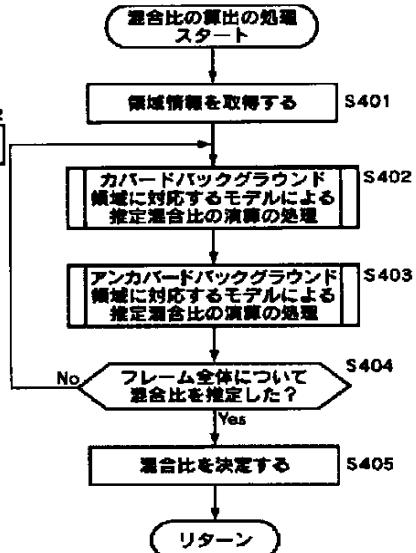
領域特定部 103

図56

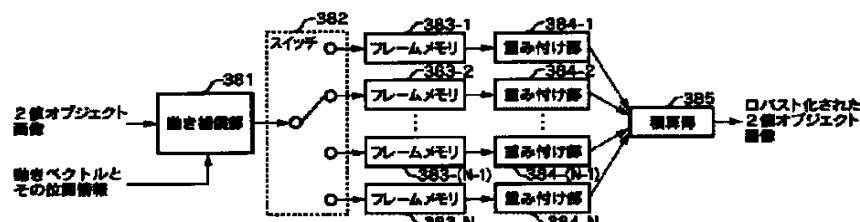
【図55】



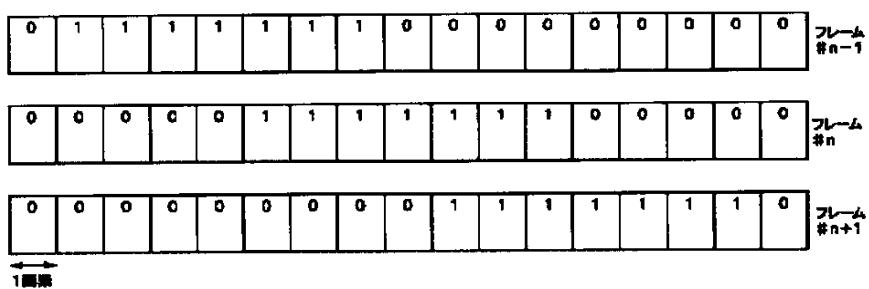
【図71】



【図57】



【図58】



【図62】

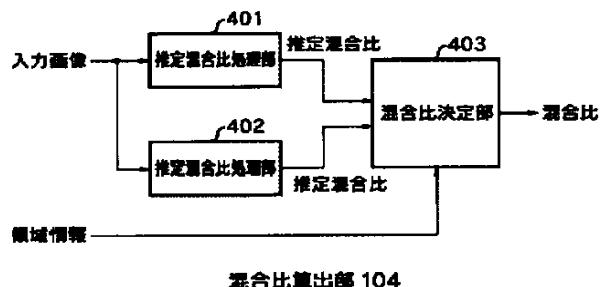


図62

【図63】

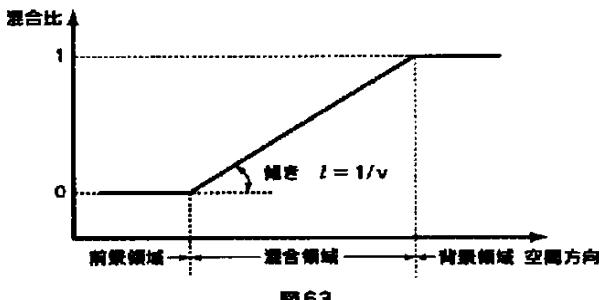


図63

【図64】

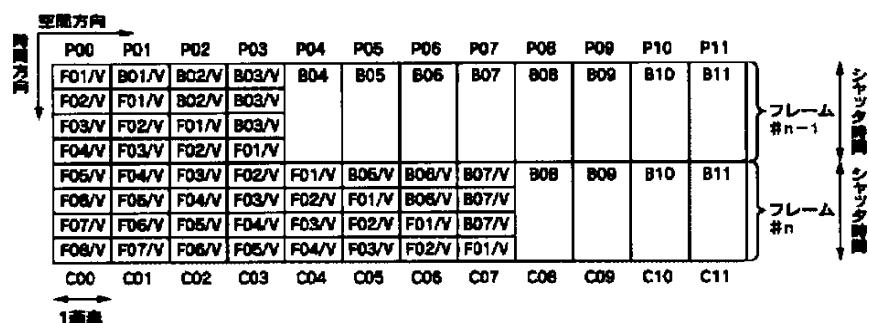


図64

【図65】

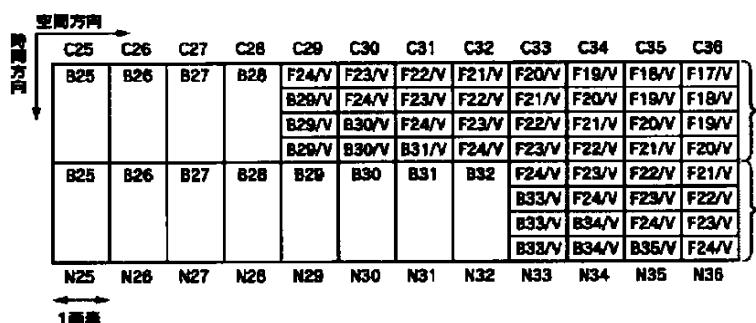


図65

【図78】

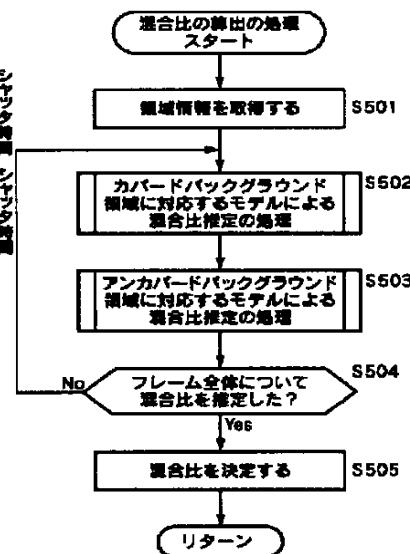


図78

【図66】

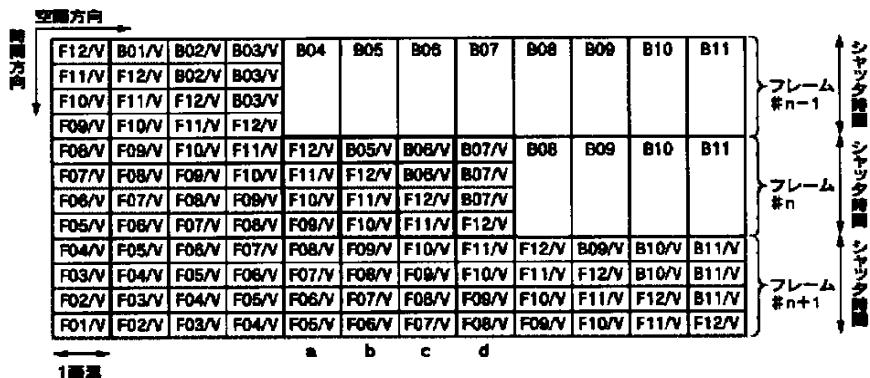


図66

【図67】

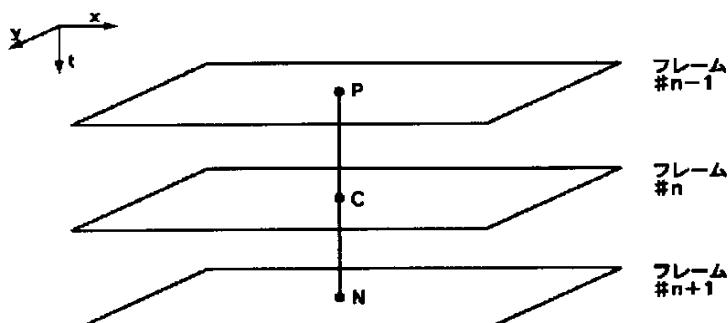


図67

【図79】

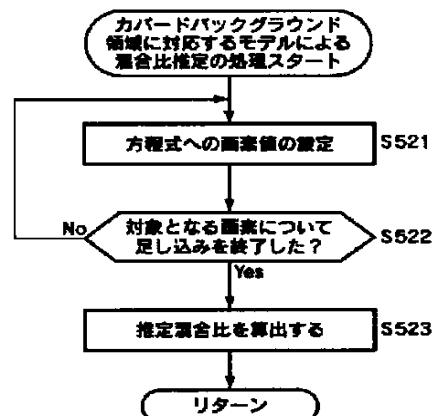
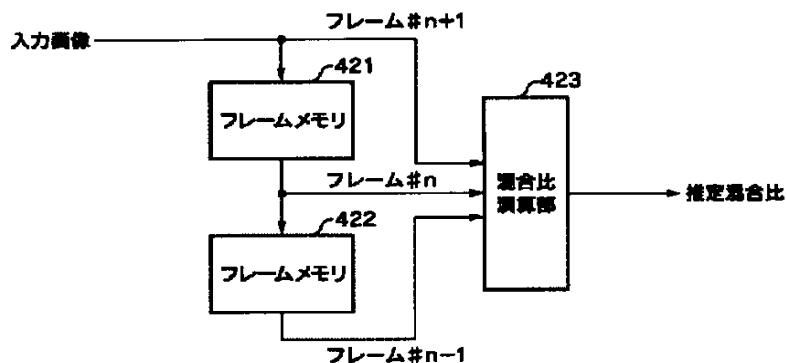


図79

【図68】



推定混合比処理部 401

図68

【図69】

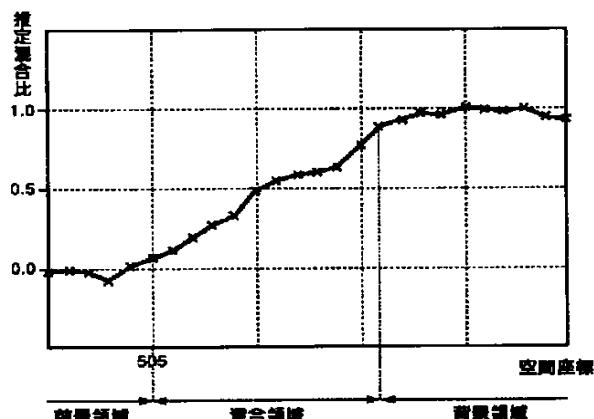


図69

【図73】

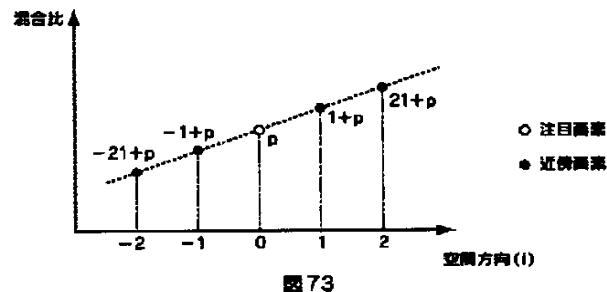


図73

【図87】

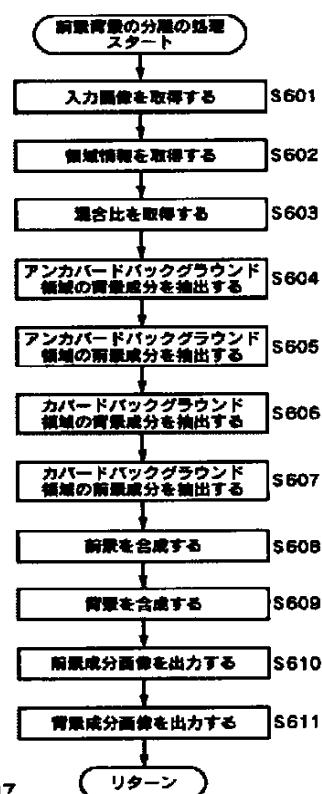


図87

【図74】

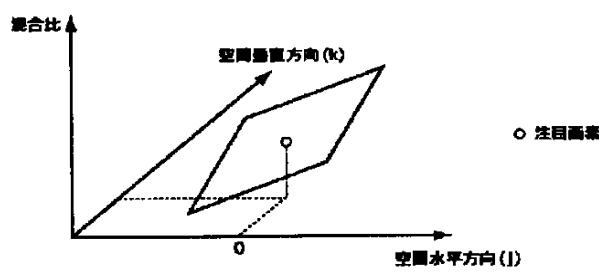


図74

【図92】

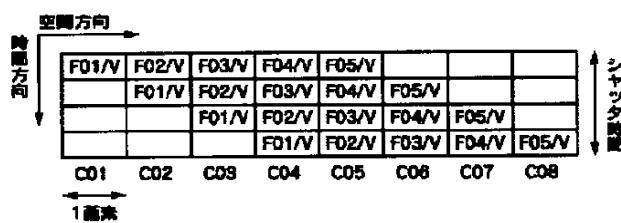


図92

【図75】

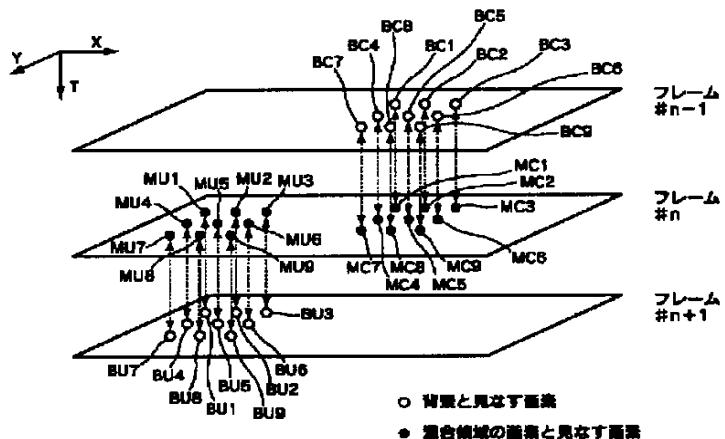


図75

【図89】



図89

【図76】

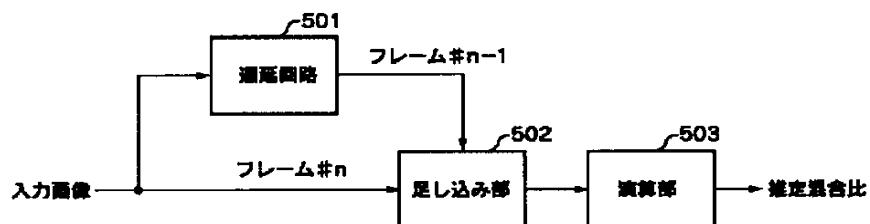
推定混合比処理部 401

図76

【図77】

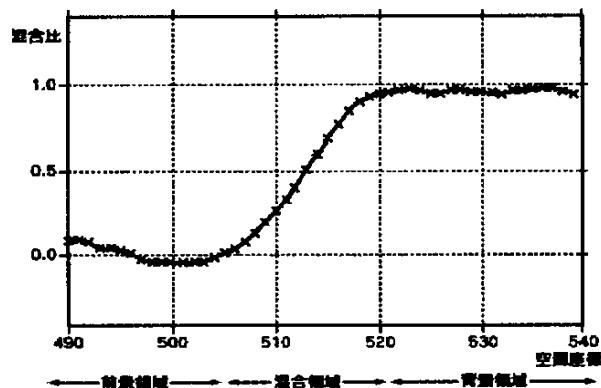
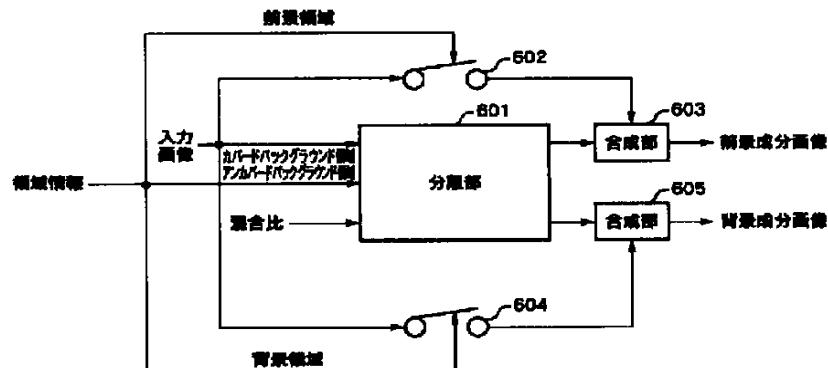


図77

【図80】



前景背景分離部 105

図80

【図93】

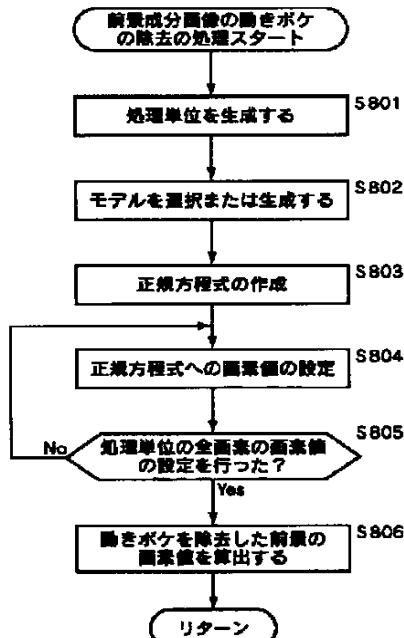


図93

【図81】

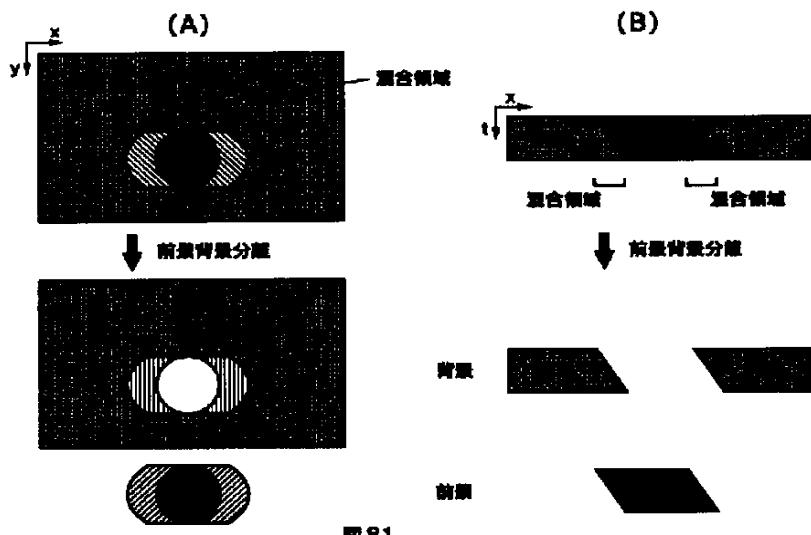


図81

【図102】

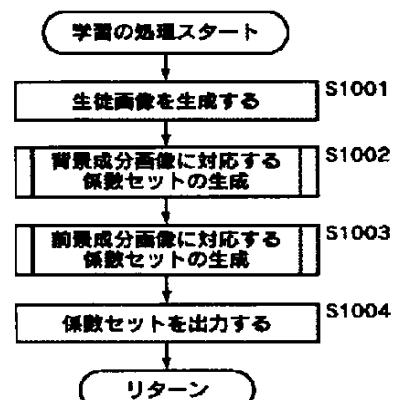


図102

【図82】

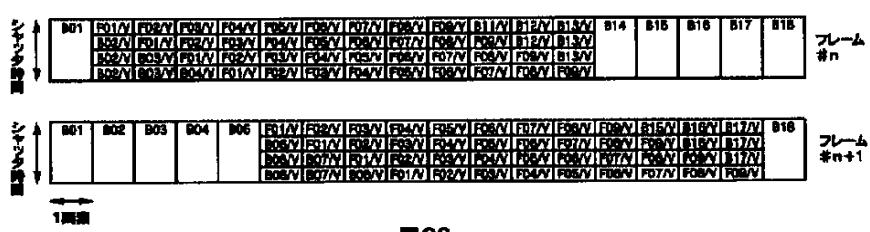


図82

【図83】

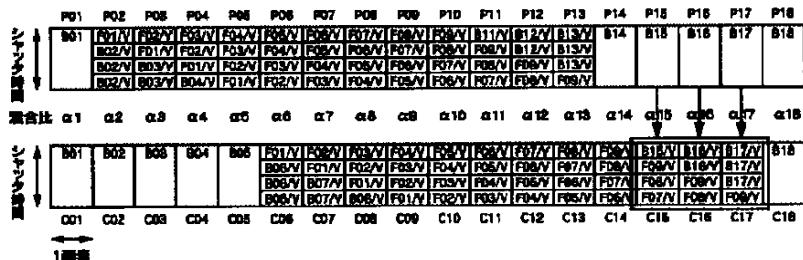


図83

【図101】

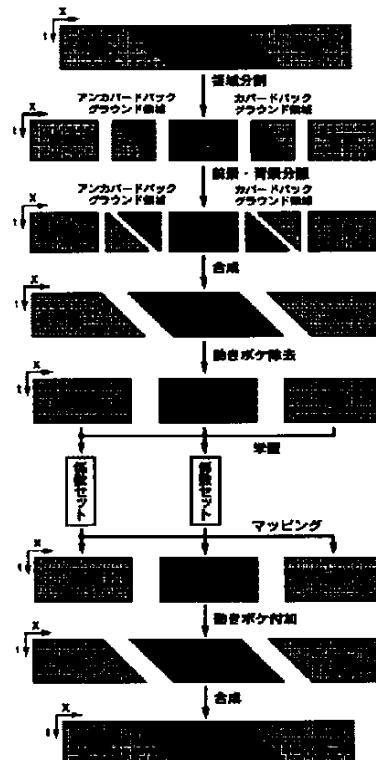


図101

【図84】

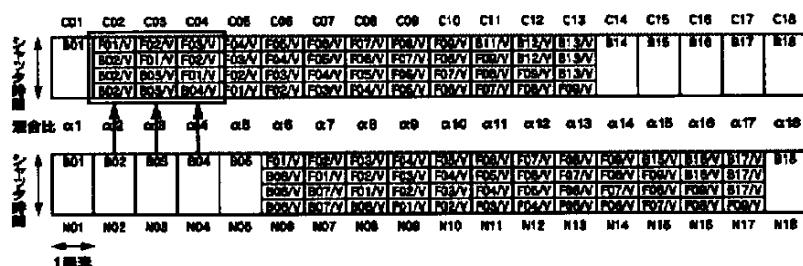


図84

【図86】

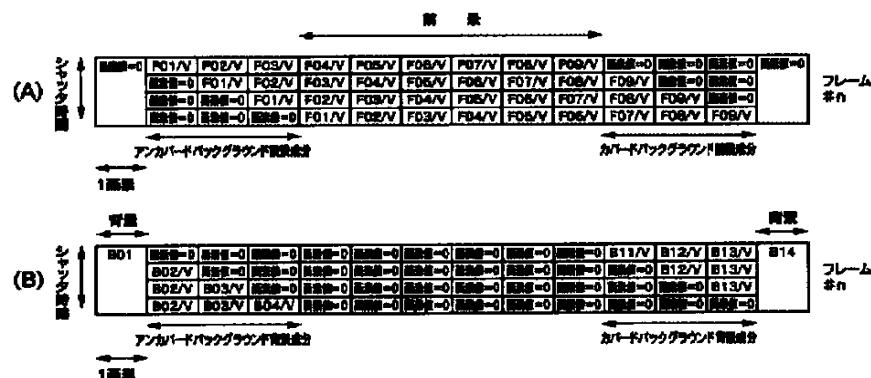


図86

【図85】

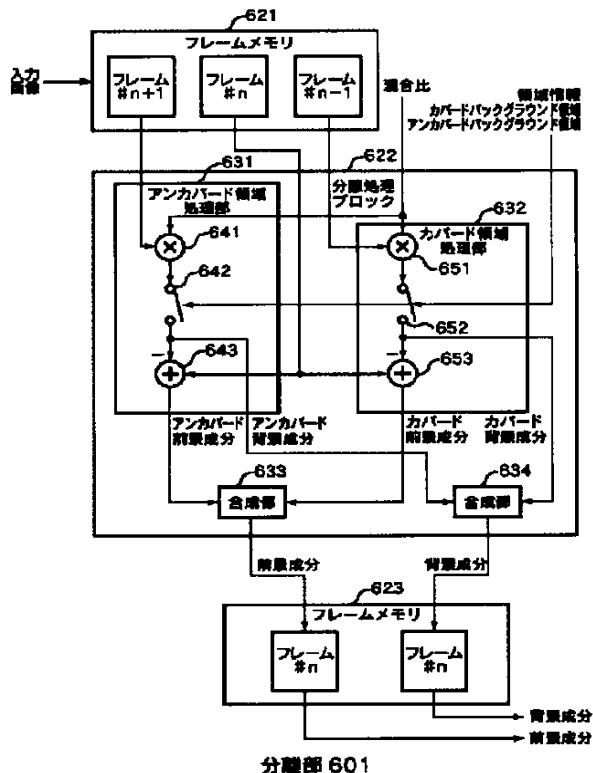


図85

【図97】

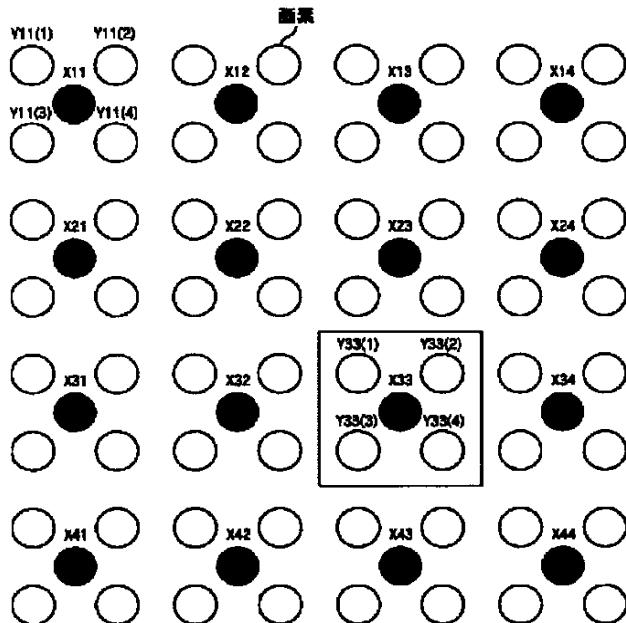


図97

【図88】

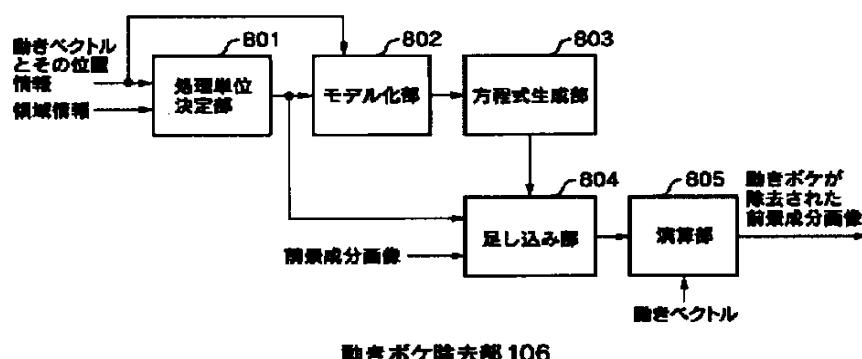


図88

【図108】

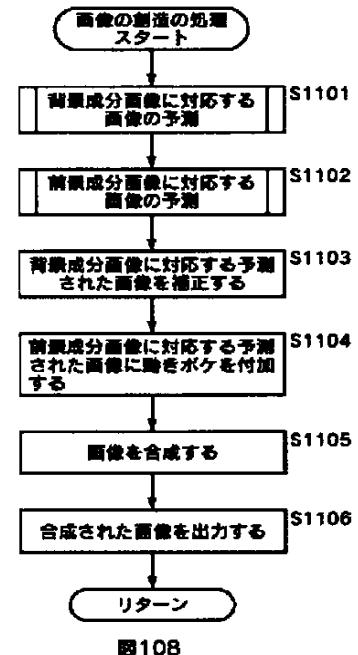


図108

【図90】

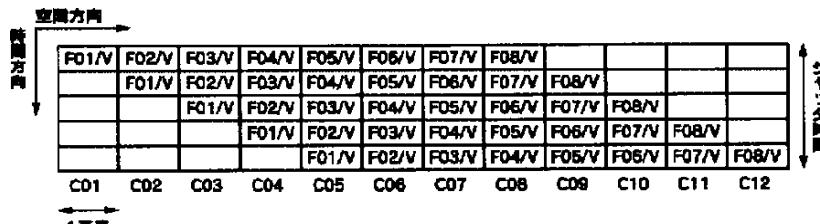


図90

【図91】

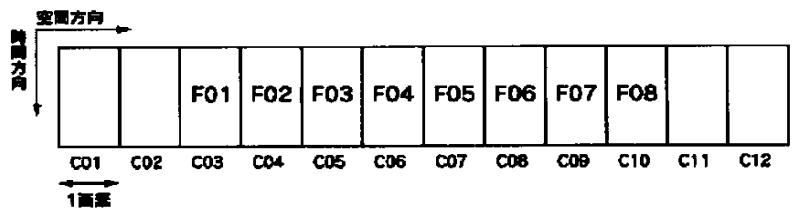


図91

【図114】

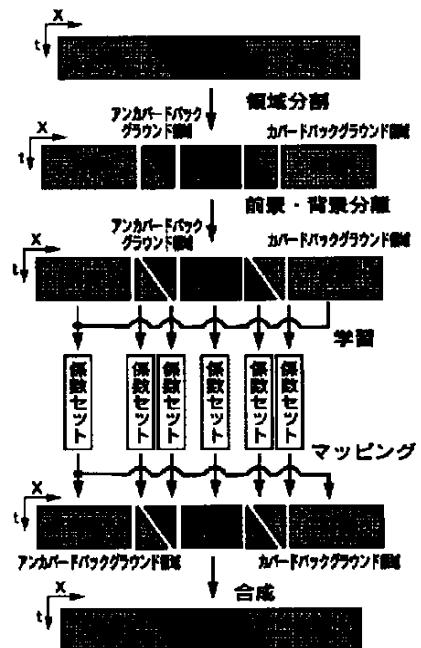


図114

【図94】

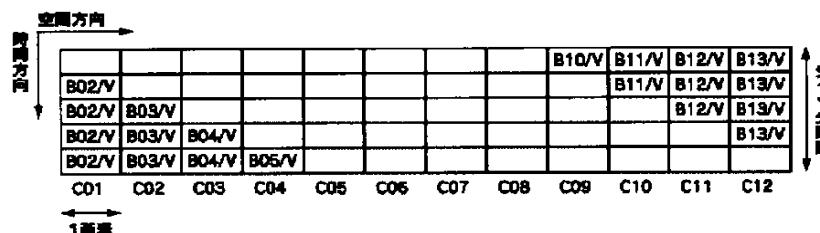


図94

【図95】

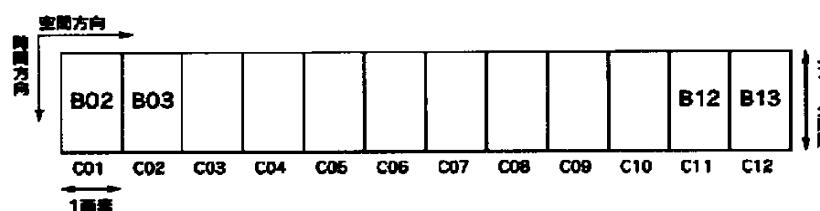


図95

【図96】

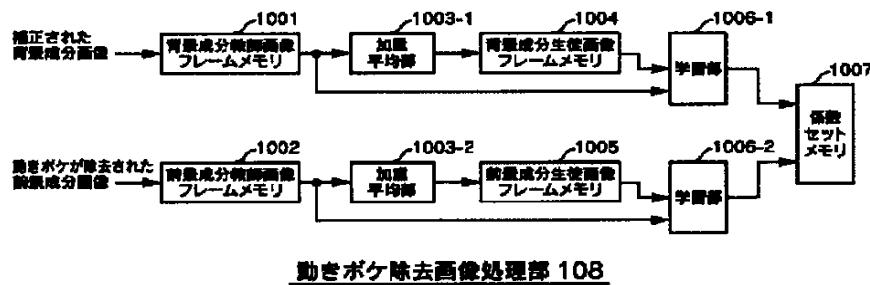
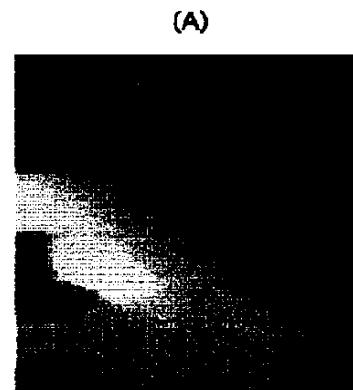
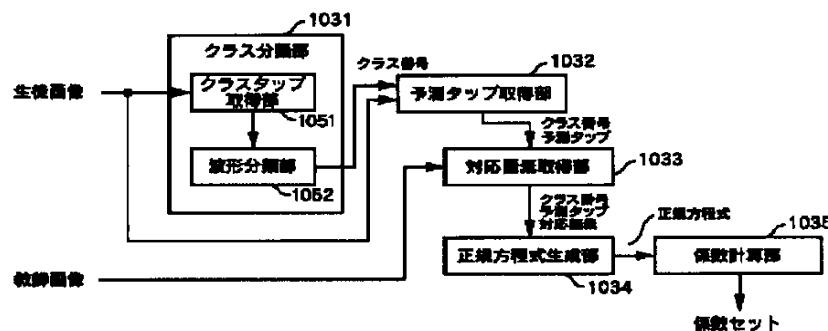


図96

【図119】



【図98】



学習部 1006

図98

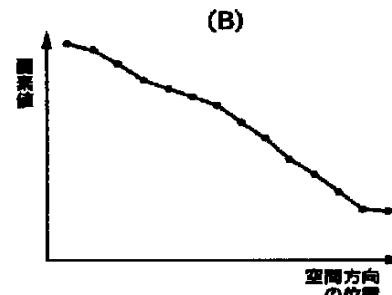


図119

【図103】

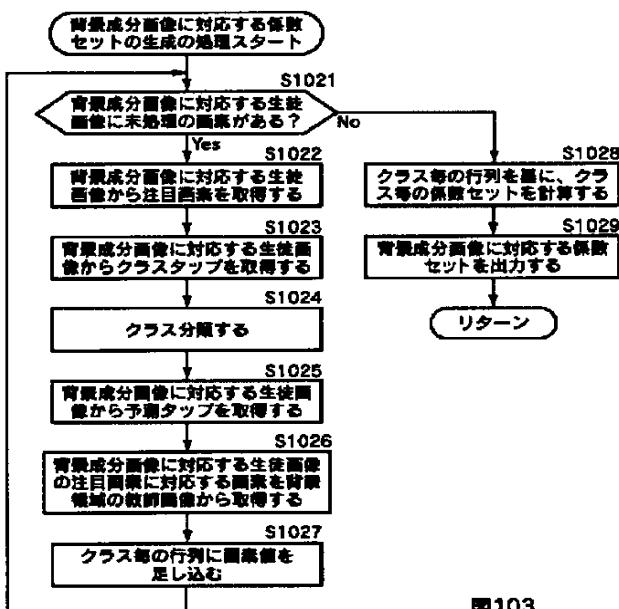
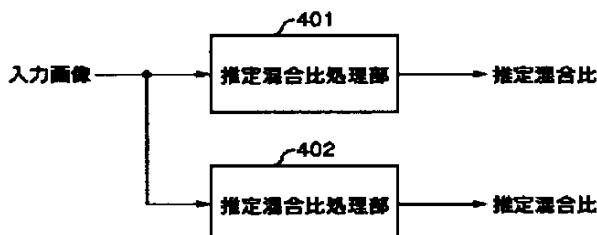


図103

【図111】



混合比算出部 1501

図111

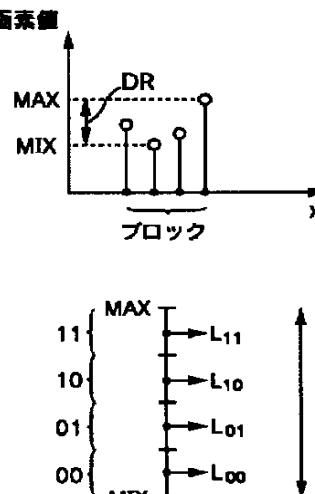
[99]



(B)	○○	●○	○●	○○
	○○	○○	○○	●●
	○○	●●	○●	○○
	●○	○○	○●	●●
	●○	●●	●○	●1
	●○	○○	●○	
	●○	○●	●○	
	○●	●○	●●	
	○●	●●	●●	

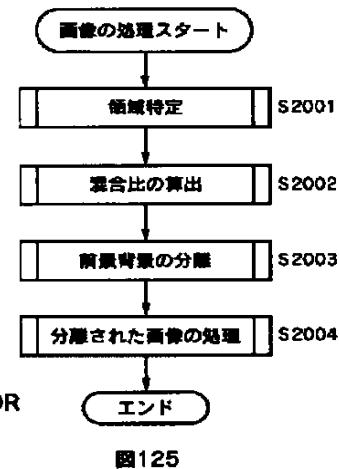
九九分類

【图100】



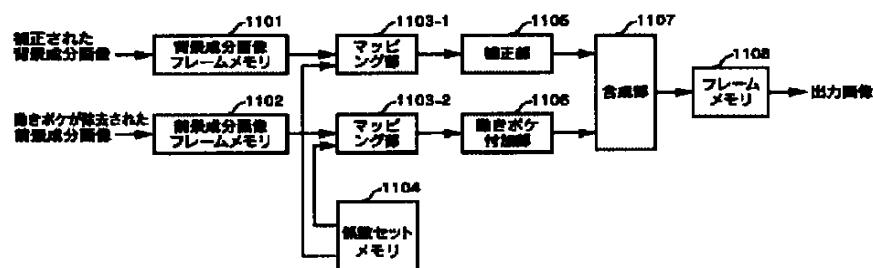
ノンエッジマッチング ADRC処理

【図125】



[図129]

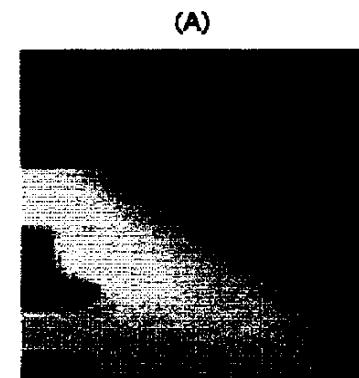
[图 104]



動畫ボケ陸奥直魯編集部 108

104

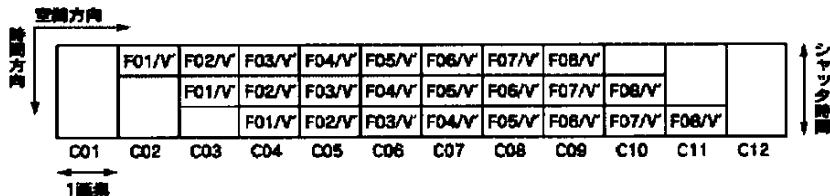
【図105】



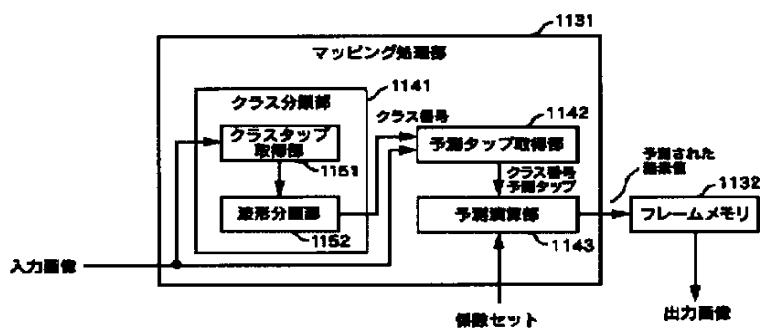
(B)

96 907

【図106】



【図107】



【図121】

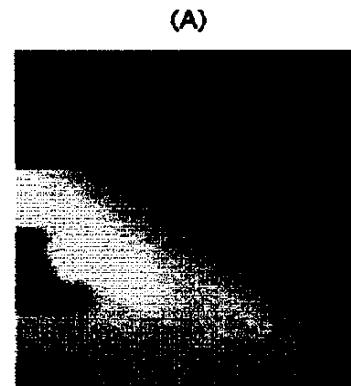
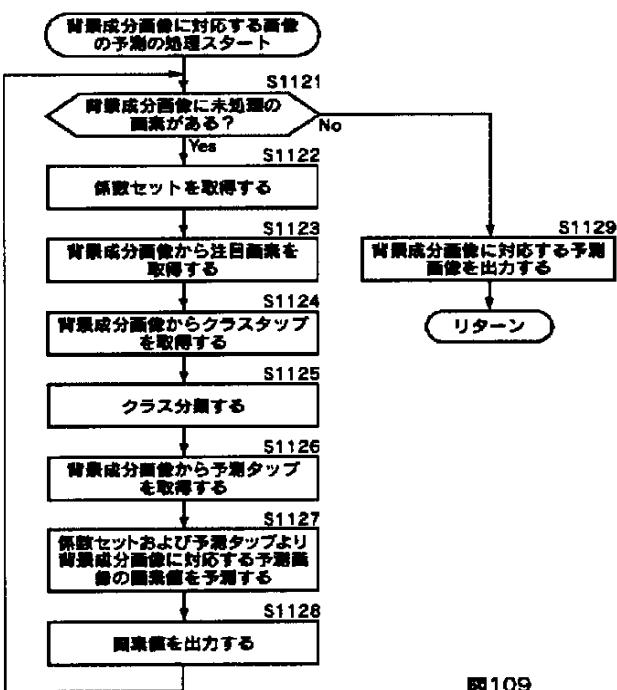
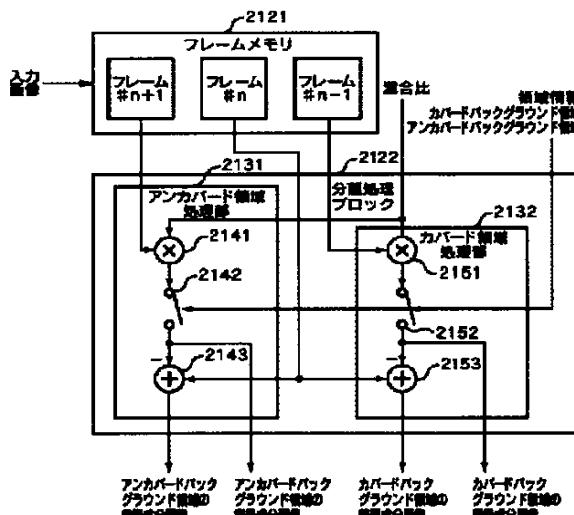


図121

【図109】



【図116】



【図110】

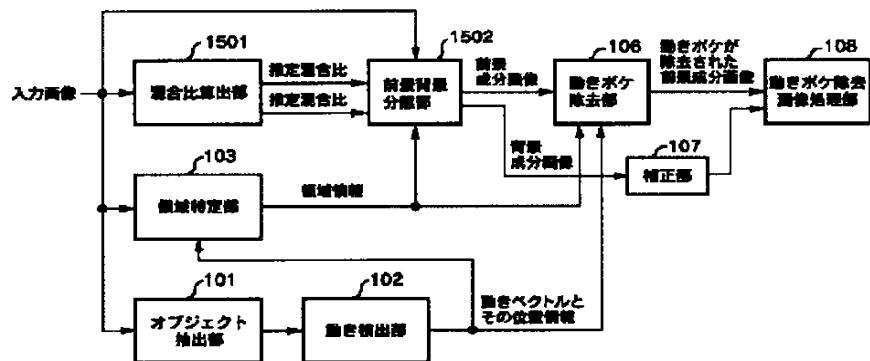
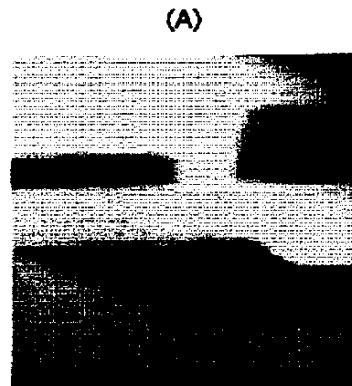
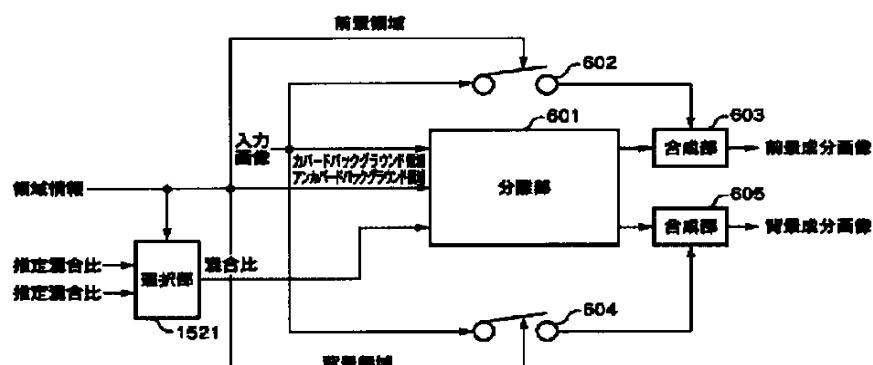


図110

【図122】



【図112】



【図112】

図112

【図131】

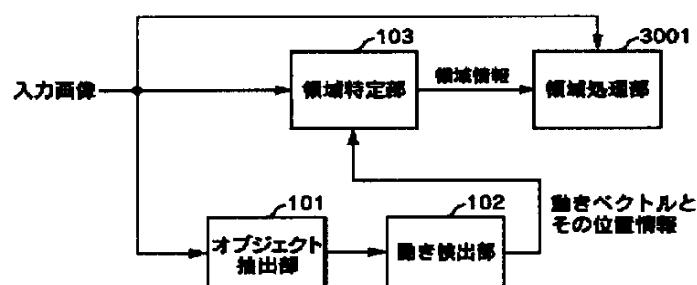


図131

【図126】

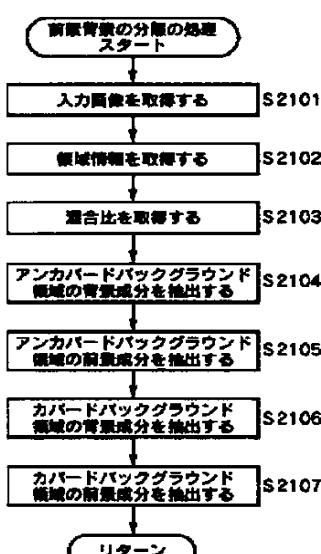


図126

【図113】

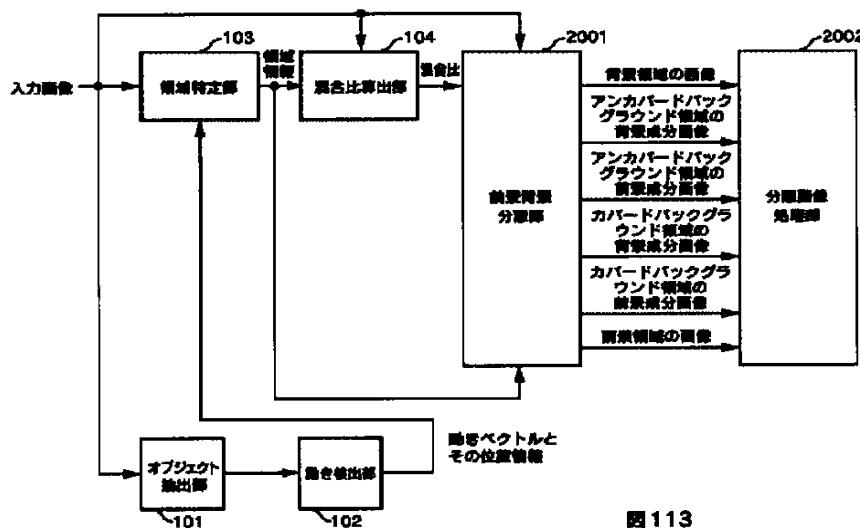
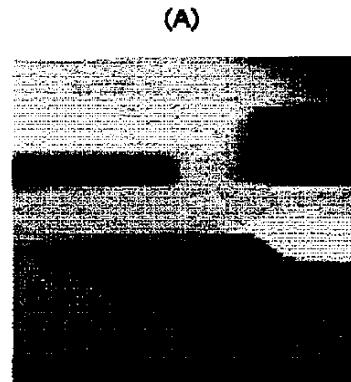


図113

【図123】



(B)

【図115】

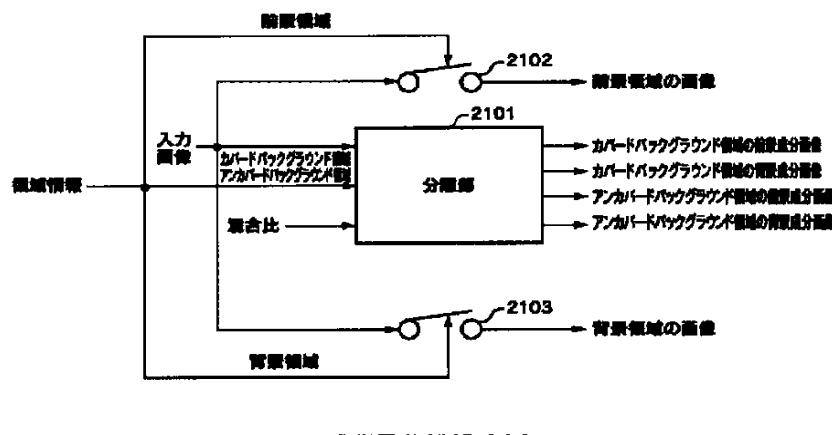


図115

【図132】

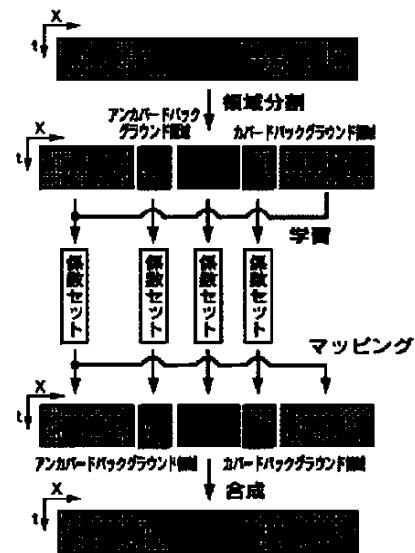


図132

【図141】

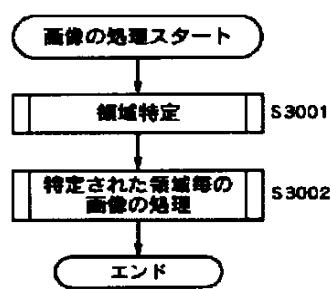
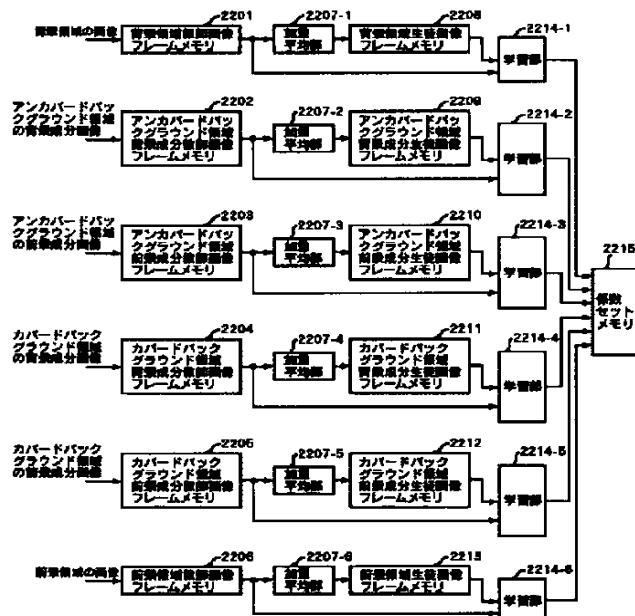


図141

【図117】



分離画像処理部 2002

図117

【図124】

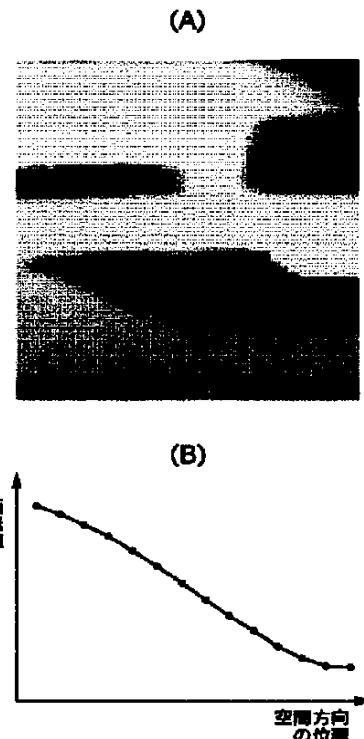
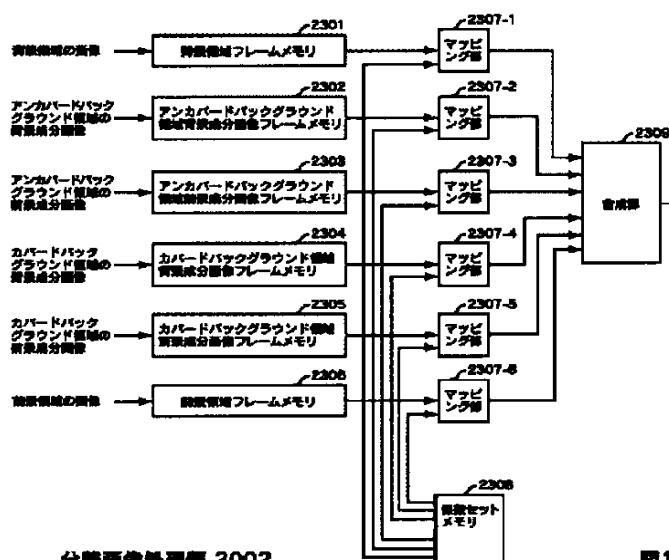


図124

【図118】



分離画像処理部 2002

図118

【図142】

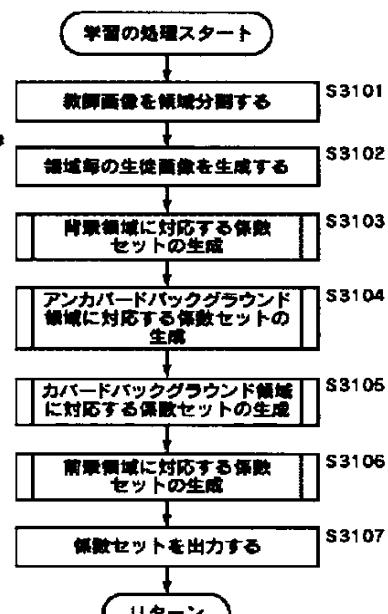
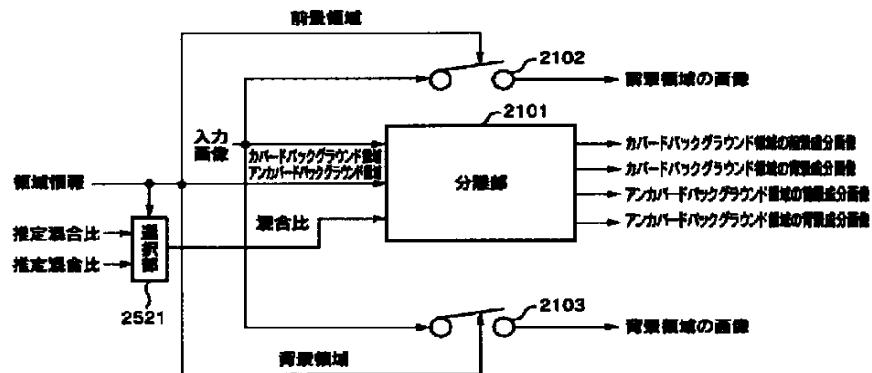
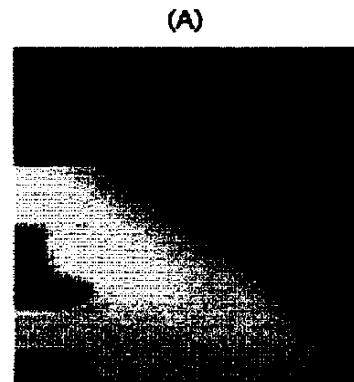


図142

【図130】



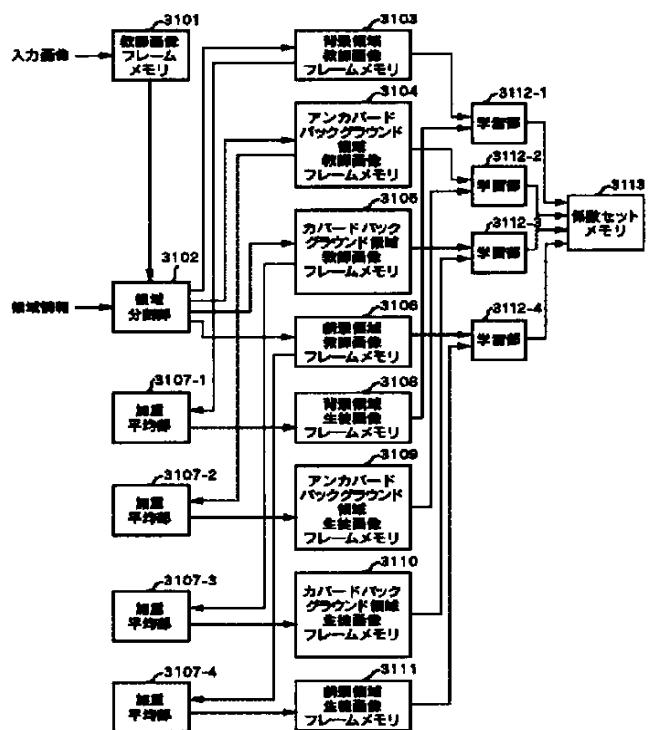
【図136】



前景背景分離部 2501

図130

【図133】



領域処理部 3001

図133

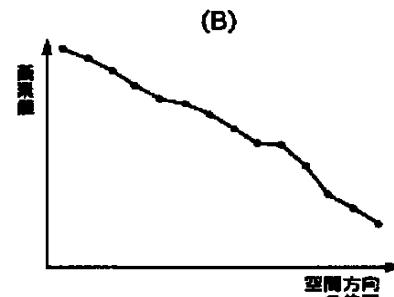


図136

【図134】

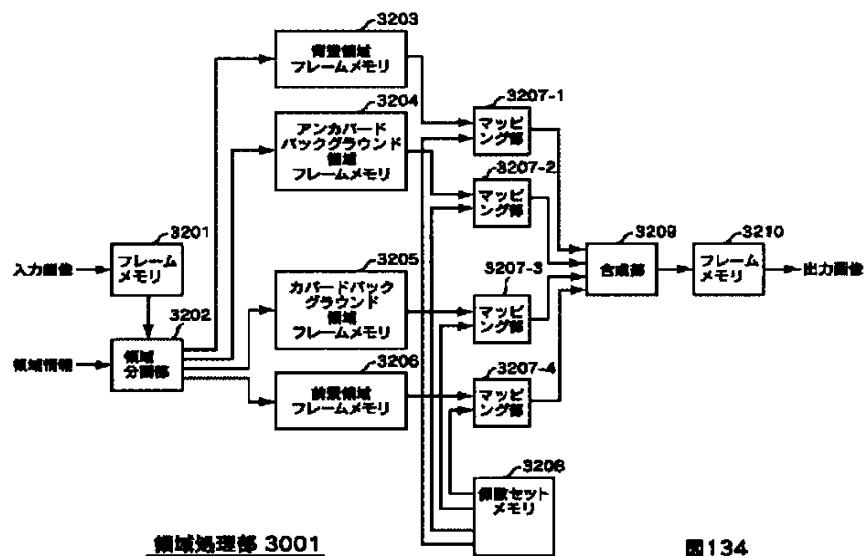
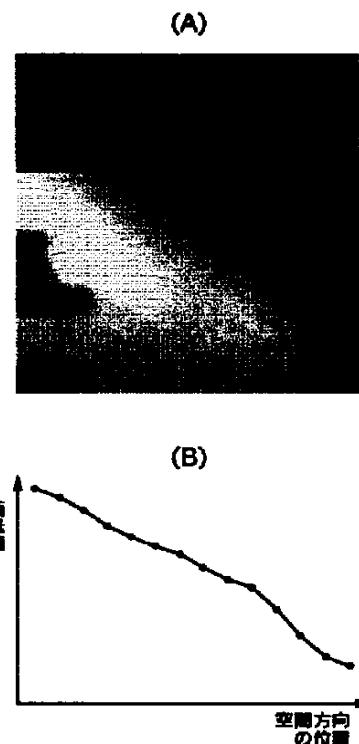


図134

【図137】

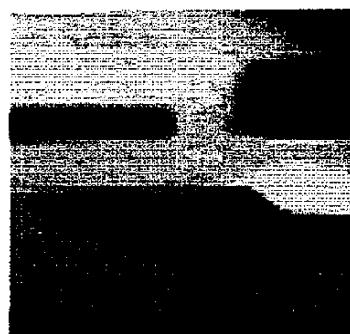
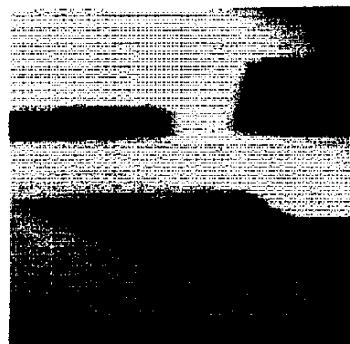


【図138】

【図139】

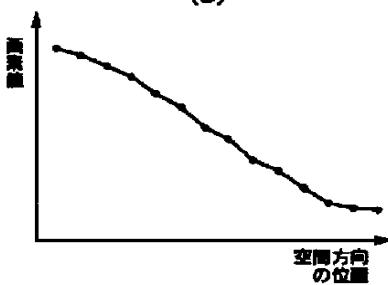
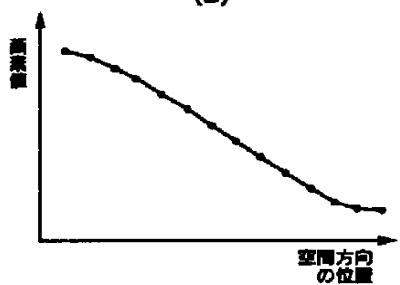
(A)

(A)

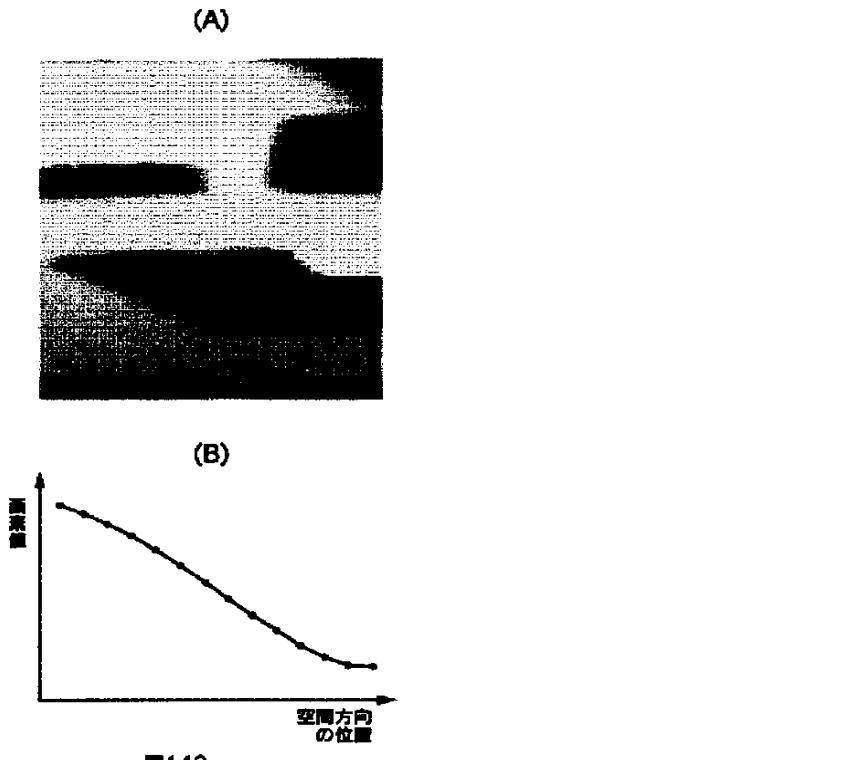


(B)

(B)



【図140】



フロントページの続き

(72)発明者 沢尾 貴志 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ 一株式会社内	(72)発明者 三宅 徹 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ 一株式会社内
(72)発明者 藤原 直樹 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ 一株式会社内	F ターム(参考) 5B057 BA02 CA12 CA16 CE09 DA06 DB02 5C021 RA01 RB03 RB06 XA03 XA07 XA08 YC13
(72)発明者 永野 隆浩 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ 一株式会社内	5C023 AA06 AA07 AA16 AA37 BA04 BA13 CA01 DA02 DA03
(72)発明者 和田 成司 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ 一株式会社内	5C054 AA04 CC02 EA01 ED12 EJ07 FC13 FC14 GA00 GA04 GB14 GB15 5L096 CA02 GA08 HA01

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 2003-016446

(43)Date of publication of
application : 17.01.2003

(51)Int.Cl. G06T 7/00
G06T 3/00
G06T 7/20
// H04N 5/262

(21)Application 2001- (71)Applicant : SONY CORP
number : 194609

(22)Date of filing : 27.06.2001 (72)Inventor : KONDO TETSUJIRO
FUJIWARA NAOKI
ISHIBASHI JUNICHI
SAWAO TAKASHI
NAGANO TAKAHIRO
MIYAKE TORU
WADA SEIJI

(54) IMAGE PROCESSOR AND IMAGE PROCESSING METHODRECORDING
MEDIUMAND PROGRAM

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To detect a mixing ratio showing the state of mixing of a plurality of objects.

SOLUTION: An addition part 422 extracts pixel data of a frame around a frame of interest corresponding to a pixel of interest as background pixel data corresponding to a background objectextracts interest pixel data of the pixel of interest and near pixel data of near pixelsand generates a plurality of relational expressions showing the relation among the interest pixel datanear pixel dataand background pixel data corresponding to the interest pixel data or near pixel data through approximation wherein the mixing ratio corresponding to the interest pixel and near pixels is constant. An arithmetic part 423 detects the mixing ratio showing the mixing state of a plurality of objects in the real world corresponding to the pixel of interest according to the relational expressions.

CLAIMS
